

(54) AUTOMATIC FOCUS DETECTING DEVICE

(11) 1-287512 (A) (43) 20.11.1989 (19) JP

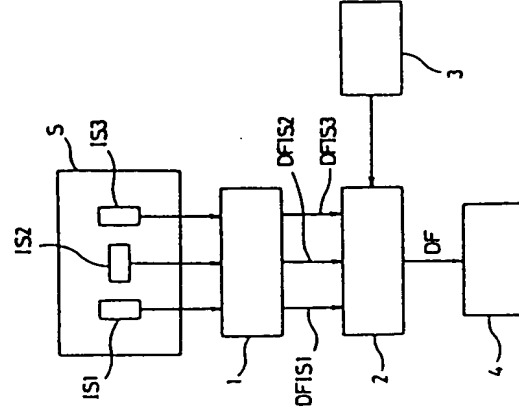
(21) Appl. No. 63-117439 (22) 13.5.1988

(71) MINOLTA CAMERA CO LTD (72) MASATAKA HAMADA(2)

(51) Int. Cl. G02B7/11, G03B3/00

PURPOSE: To increase the probability that focus detection is performed by switching algorithm for determining a defocusing quantity for lens driving from defocusing quantities as to plural areas in a photographic picture plane according to the sequence of a camera.

CONSTITUTION: A defocusing quantity detecting means 1 calculates the defocusing quantities DFIS1 to DFIS3 as to the plural areas IS1 to IS3 in the photographic picture plane S. A defocusing quantity determining means 2 determines one defocusing quantity DF according to the defocusing quantities DFIS1 to DFIS3 by the defocusing quantity calculating means 1. This defocusing quantity determining means 2 has plural kinds of defocusing quantity determination algorithm, and a selecting means 3 selects defocusing quantity determination algorithm according to the sequence of the camera. Then a focusing decision means 4 makes a focusing decision according to the defocusing quantity DF by using the selected defocusing quantity determination algorithm. Consequently, the probability of the focus detection increases.



⑨ 日本国特許庁(JP)

⑩ 特許出願公開

⑫ 公開特許公報(A) 平1-287512

⑬ Int. Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

⑭ 公開 平成1年(1989)11月20日

G 02 B 7/11
G 03 B 3/00

N-7403-2H
A-7403-2H

審査請求 未請求 請求項の数 23 (全63頁)

⑮ 発明の名称 自動焦点検出装置

⑯ 特 願 昭63-117439

⑰ 出 願 昭63(1988)5月13日

⑱ 発 明 者 浜 田 正 隆 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル ミ
ノルタカメラ株式会社内
⑲ 発 明 者 石 田 徳 治 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル ミ
ノルタカメラ株式会社内
⑳ 発 明 者 大 塚 博 司 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル ミ
ノルタカメラ株式会社内
㉑ 出 願 人 ミノルタカメラ株式会 大阪府大阪市東区安土町2丁目30番地 大阪国際ビル
社
㉒ 代 理 人 弁理士 倉田 政彦

明 細 書

1. 発明の名称

自動焦点検出装置

2. 特許請求の範囲

(1) 撮影画面の複数の領域についてデフォーカス量を算出するデフォーカス量算出手段と、デフォーカス量算出手段により得られたデフォーカス量に基づいて1つのデフォーカス量を決定するデフォーカス量決定アルゴリズムを複数備えるデフォーカス量決定手段と、カメラのシーケンスに応じてデフォーカス量決定手段におけるデフォーカス量決定アルゴリズムを選択する選択手段と、選択手段により選択されたデフォーカス量決定アルゴリズムを用いてデフォーカス量決定手段により決定されたデフォーカス量を用いて合焦判定を行う合焦判定手段とを有して成ることを特徴とする自動焦点検出装置。

(2) デフォーカス量決定手段は、デフォーカス量算出手段により得られたデフォーカス量に基づいて被写体の距離分布をパターン分けし、各パタ

ーン毎に最適なデフォーカス量を決定するパターン認識アルゴリズムと、デフォーカス量算出手段により得られたデフォーカス量のうち、最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムと、デフォーカス量算出手段により得られたデフォーカス量に基づいて最も近い被写体のデフォーカス量を優先的に選択する最近被写体優先アルゴリズムと、デフォーカス量算出手段により得られたデフォーカス量のうち、撮影画面の中央の領域についてのデフォーカス量を優先的に選択し、撮影画面の中央の領域についてのデフォーカス量の信頼性が低いときにのみ、他の領域についてのデフォーカス量を選択する中央優先アルゴリズムと、デフォーカス量算出手段により得られたデフォーカス量のうち、前回の焦点検出時に使用された特定の1つの領域についてのデフォーカス量を優先的に選択し、この優先的に選択したデフォーカス量の信頼性が低いときにのみ、他の領域についてのデフォーカス量を選択する特定領域アルゴリズムのうち、少なくとも2つのアルゴ

リズムを備えることを特徴とする請求項1記載の自動焦点検出装置。

(3)選択手段により選択されたデフォーカス量決定アルゴリズムを用いてデフォーカス量決定手段により決定されたデフォーカス量を用いてレンズ駆動を行うレンズ駆動手段を備えることを特徴とする請求項1又は2記載の自動焦点検出装置。

(4)選択手段は、焦点検出を開始した後、合焦判定されるまでの間に異なるデフォーカス量決定アルゴリズムを切り換える手段としたことを特徴とする請求項2記載の自動焦点検出装置。

(5)選択手段は、パターン認識アルゴリズム、特定領域アルゴリズム、最小デフォーカスアルゴリズムを同順に切り換える手段としたことを特徴とする請求項4記載の自動焦点検出装置。

(6)選択手段は、初回の焦点検出時には被写体の距離分布をパターン分けし、各パターン毎に最適なデフォーカス量を決定するパターン認識アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

焦点検出装置。

(11)レンズ駆動手段は焦点調節開始のための操作がなされた後に最初に焦点が合ったところで焦点調節がロックされるワンショットAFモードと、焦点調節開始のための操作がなされた後は継続して焦点調節を行うコンティニユアスAFモードとを備え、選択手段はワンショットAFモードとコンティニユアスAFモードについて異なるデフォーカス量決定アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

(12)選択手段は、ワンショットAFモード時には被写体の距離分布をパターン分けし、各パターン毎に最適なデフォーカス量を決定するパターン認識アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項11記載の自動焦点検出装置。

(13)選択手段は、コンティニユアスAFモード時には最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項11記載の自動焦点検

(7)選択手段は、レンズ駆動手段の動作中と動作中でない場合とで、異なるデフォーカス量決定アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

(8)選択手段は静止被写体に対するレンズ駆動中であるときには、前回の焦点検出時に使用された特定の1つの領域についてのデフォーカス量を優先的に選択する特定領域アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項7記載の自動焦点検出装置。

(9)選択手段はレンズ駆動手段によるレンズ駆動速度が最高速度であるときには、前回の焦点検出時に使用された特定の1つの領域についてのデフォーカス量を優先的に選択する特定領域アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項7記載の自動焦点検出装置。

(10)選択手段は、合焦判定手段により合焦確認を行うときには最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項2記載の自動

出装置。

(14)選択手段は、レリーズ操作にตอบสนองして1回のレリーズのみが行われる単写モードと、レリーズ操作にตอบสนองして複数回のレリーズが行われる連写モードとで、異なるデフォーカス量決定アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

(15)選択手段は、単写モード時には被写体の距離分布をパターン分けし、各パターン毎に最適なデフォーカス量を決定するパターン認識アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項14記載の自動焦点検出装置。

(16)選択手段は、連写モード時には最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項14記載の自動焦点検出装置。

(17)複数回のデフォーカス量を記憶するデフォーカス量記憶手段と、複数回のデフォーカス量の符号が同一であるときに被写体が動いていると判定する動体判定手段を備え、選択手段は動体判定

手段による判定動作中には最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

(18)選択手段は動体判定手段により被写体が動いていると判定された後は最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項17記載の自動焦点検出装置。

(19)少なくとも今回と前回のデフォーカス量を記憶するデフォーカス量記憶手段と、少なくとも今回と前回のデフォーカス量を用いて被写体の移動速度を算出する移動速度算出手段と、算出された移動速度を用いて動いている被写体に対して合焦するようにレンズ駆動手段に駆動信号を与える追従処理手段とを備え、選択手段は追従処理手段の動作中には最も小さいデフォーカス量を選択する最小デフォーカスアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

求項2記載の自動焦点検出装置。

(23)選択手段は、手動焦点調節時には中央優先アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項2記載の自動焦点検出装置。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

本発明は、複数の焦点検出領域を有する自動焦点検出装置に関するものであり、撮影画面の中の写したい被写体を判別して焦点調節するインテリジェントAF機能を備えた一眼レフカメラやビデオカメラとして実用化されるものである。

〔従来の技術〕

従来、特開昭60-4914号公報に開示されているように、撮影レンズの予定焦点面の後方に、コンデンサレンズと第1及び第2の再結像レンズを配置し、撮影レンズの予定焦点面からのずれ量(デフォーカス量)を、第1及び第2の再結像レンズによって再結像された第1及び第2の像の像間隔の変位量として検出するようにした、いわゆるTTL位相差検出方式による自動焦点検出装置は

(20)選択手段は撮影者による操作に応じて異なるアルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項1記載の自動焦点検出装置。

(21)デフォーカス量算出手段により得られた全デフォーカス量の信頼性が低いときには、デフォーカス量算出手段により信頼性の高いデフォーカス量が得られるまでレンズを駆動させるように、レンズ駆動手段及びデフォーカス量算出手段を制御する被写体搜索制御手段を備え、選択手段は被写体搜索制御手段の動作中には被写体の距離分布をパターン分けし、各パターン毎に最適なデフォーカス量を決定するパターン認識アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請求項3記載の自動焦点検出装置。

(22)デフォーカス量算出手段により得られた全デフォーカス量の信頼性が低い場合において、低輝度であるときには、撮影画面中央の被写体に補助光を照射する補助光照射装置を備え、選択手段は補助光照射装置の動作中には中央優先アルゴリズムを選択する手段としたことを特徴とする請

公知のものとなっている。

また、特開昭60-183879号公報には、通常時には中央の焦点検出領域で焦点検出を行い、中央の焦点検出領域で焦点検出不能(ローコントラスト状態)であるときには、自動的に左右の焦点検出領域を含む3つの焦点検出領域を選択して焦点検出を行う中央優先AF方式が提案されている。

さらに、特開昭59-146028号公報には、複数の焦点検出領域を有する自動焦点調節装置において、複数の焦点検出領域について被写体距離情報を得て、このうち、最も後ピン(近距離側)の被写体距離情報に基づいてレンズを駆動することにより、撮影者に最も近い被写体に合焦させる最近被写体優先AF方式が提案されている。

また、特開昭60-36905号公報には、画面中央と画面両側で被写体がどのような距離に分布しているかをパターン分けし、分けたパターン毎に最適なデフォーカス量を決定するパターン認識AF方式が提案されている。

〔発明が解決しようとする課題〕

複数の焦点検出領域を有する自動焦点調節装置においては、複数の領域について求められた複数のデフォーカス量からレンズ駆動又は合焦判定のためのデフォーカス量をどのようにして決定すれば、写したい被写体にピントを合わせることができかが問題となる。このようなデフォーカス量の選択は、従来、撮影者の意志により又はカメラ側の判断により自動的になされている。以下、その問題点について説明する。

(i) 手動選択方式

まず、撮影者の意志により焦点検出領域を手動選択する方式では、撮影中に手動操作を行う必要があり、操作に煩わしさが伴い、撮影に専念できないばかりでなく、焦点検出領域切換の判断も誤りがちであった。

(ii) 自動選択方式

また、カメラ側の判断により焦点検出領域を自動選択する方式については、各種のアルゴリズムが提案されているが、いずれも万能のアルゴリズム

とが望ましい。そこで、このような場合には、前回の焦点検出時に使用した焦点検出領域を優先して焦点検出を行い、この優先した焦点検出領域での焦点検出の信頼性が低いときには、被写体が何処かに移動したものと判断して、他の焦点検出領域を選択する特定領域アルゴリズムが適用している。

ところが、この特定領域アルゴリズムでは、例えば、ある焦点検出領域に人物が居て、この状態から人物が横方向に移動した場合に、元の焦点検出領域の背景に焦点検出の可能な被写体が現れたときには、この背景の被写体について焦点調節が行われて、撮影したい人物について焦点調節を行うことができなくなる。

(c) 最小デフォーカスアルゴリズム

そこで、前回用いた焦点検出領域についてのデフォーカス量が所定の値よりも大きいかな否かを判定し、デフォーカス量が所定の値以下であるときには、その焦点検出領域について焦点調節を行い、デフォーカス量が所定の値よりも大きいときには、各焦点検出領域のデフォーカス量を比較して、最

ムではない。

(a) 最近被写体優先アルゴリズム

まず、特開昭59-146028号公報に開示されているように、複数の焦点検出領域についてのデフォーカス量のうち、最も後ピン(近距離側)のデフォーカス量を選択して、撮影者に最も近い被写体に合焦させる最近被写体優先アルゴリズムが知られている。このアルゴリズムは、撮影者に最も近い被写体が写したい被写体であるという仮定に立脚している。しかしながら、撮影者に最も近い被写体が必ずしも写したい被写体であるとは限らない場合もあるので、この従来技術にあっては、写したい被写体が最も近い被写体でないときには、写したい被写体に合焦させることができないという問題があった。

(b) 特定領域アルゴリズム

ビデオカメラや毎秒複数コマの連写機能を有するカメラを用いて、動きのある被写体(例えばスポーツを行っている被写体)を撮影する場合には、被写体を自動追尾しながら自動焦点調節を行うこ

も小さいデフォーカス量が得られた焦点検出領域について焦点調節を行う。これによって、急激にデフォーカス量が大きくなったときには、その時点での撮影レンズの合焦位置に最も近い被写体に合焦動作を行うことができ、被写体が画面内で横方向に移動した場合においても、その被写体に合焦させることができる。例えば、画面中央に居る人物が、画面右側に移動した場合には、画面中央でのデフォーカス量が急激に大きくなるから、各焦点検出領域のデフォーカス量を比較して、最も小さいデフォーカス量が得られた焦点検出領域、つまり、画面右側の焦点検出領域について焦点調節を行う。そして、次回からの焦点調節は被写体の移動先の焦点検出領域について行われることになり、これによって、被写体を自動追尾しながら焦点調節を行うことが可能となるものである。これは最小デフォーカスアルゴリズム(特開昭62-26001号出願参照)と呼ばれる。

この最小デフォーカスアルゴリズムは動的被写体に対する自動追尾アルゴリズムとしては優れて

いる。しかしながら、現在のレンズ位置に応じた被写体距離と撮影したい主被写体との間に他の妨害被写体が存在する場合においては、主被写体に向けてレンズを駆動している途中で、妨害被写体を自動追尾する状態にトラップされてしまうという問題があった。したがって、最小デフォーカスアルゴリズムは、現在のレンズ位置に応じた被写体距離と撮影したい主被写体とが近付いてからでないと使用できない。

(d) パターン認識アルゴリズム

そこで、最初に主被写体を決める必要がある。それには、パターン認識アルゴリズムが適している。このパターン認識アルゴリズムは被写界深度の深くない撮影条件下(例えば焦点距離が35mm以上)で使用され、画面中央の被写体が最近被写体、又は距離分布の中央にある場合には、撮影倍率が小さいときには最近被写体に、大きいときには画面中央の被写体に合焦させる。また、画面中央の被写体が距離分布の中央にない場合には、撮影倍率が小さいときには最近被写体に、大きいと

きには画面中央の被写体に、中程度のときには距離分布の中央の被写体にそれぞれ合焦させるものである。

ところが、パターン認識アルゴリズムは、常に被写体距離分布に応じて主被写体を決定するものであるから、例えば、主被写体が選択されて、その主被写体に向けてレンズが駆動されている途中で別な被写体がカメラの前を横切ると、主被写体に変更されることがあり、レンズの駆動が安定しないという問題があった。また、パターン認識アルゴリズムは、パターン認識のための処理が複雑であるので、処理時間が長いという問題があり、2回目以降の焦点検出時やコンティニュアスAFモード時、合焦確認時などにおいても常用すると、焦点検出速度が遅くなり、レンズ駆動や合焦判定の反応が鈍くなる恐れがある。

(e) 中央優先アルゴリズム

さらに、手動焦点調節撮影時や高倍率撮影時、望遠撮影時、補助光撮影時などにおいては、画面中央に主被写体が存在する確率が高い。このよう

な場合には、画面中央の領域におけるデフォーカス量を優先的に選択する中央優先アルゴリズムが適していると考えられ、他のアルゴリズムを使用すると却ってピンボケの写真が撮られる恐れがある。

以上のことから明らかなように、各アルゴリズムはカメラの特定のシーケンスにおいては有効であるが、他のシーケンスにおいては必ずしも有効ではなかったり、却って不都合が生じたりするという問題があり、現在のところ、単一のアルゴリズムであらゆるシーケンスにおいて有効な万能のアルゴリズムは見出だされていない。

本発明はこのような点に鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、撮影画面の複数の領域についてのデフォーカス量からレンズ駆動用又は合焦判定用のデフォーカス量を決めるアルゴリズムを、カメラのシーケンスに応じて切り換えることにより、写したい被写体に対して焦点検出がなされる確率を可能な限り高くすると共に、焦点検出に要する時間を可能な限り短縮できる

ようにした自動焦点検出装置を提供することにある。

[課題を解決するための手段]

本発明にあっては、上記の課題を解決するために、第1図に示すように、撮影画面Sの複数の領域IS1、IS2、IS3についてデフォーカス量DFIS1、DFIS2、DFIS3を算出するデフォーカス量算出手段1と、デフォーカス量算出手段1により得られたデフォーカス量DFIS1、DFIS2、DFIS3に基づいて1つのデフォーカス量DFを決定するデフォーカス量決定アルゴリズムを複数備えるデフォーカス量決定手段2と、カメラのシーケンスに応じてデフォーカス量決定手段2におけるデフォーカス量決定アルゴリズムを選択する選択手段3と、選択手段3により選択されたデフォーカス量決定アルゴリズムを用いてデフォーカス量決定手段2により決定されたデフォーカス量DFを用いて合焦判定を行う合焦判定手段4とを有して成ることを特徴とするものである。

ただし、第1図は本発明の構成を概念的にブロック化して示した説明図であり、後述の実施例では、手段1乃至4の全部又は一部をマイクロコンピュータのプログラムによって実現している。

【作用】

本発明の作用を第1図により説明する。デフォーカス量算出手段1では、撮影画面Sの複数の領域IS1、IS2、IS3についてデフォーカス量DFIS1、DFIS2、DFIS3を算出する。デフォーカス量決定手段2は、デフォーカス量算出手段1にて得られたデフォーカス量DFIS1、DFIS2、DFIS3に基づいて1つのデフォーカス量DFを決定する。このデフォーカス量決定手段2は、デフォーカス量決定アルゴリズムを複数備えているが、カメラのシーケンスに応じて、選択手段3によりデフォーカス量決定アルゴリズムを選択される。合焦判定手段4は、選択手段3にて選択されたデフォーカス量決定アルゴリズムを用いてデフォーカス量決定手段2によって決定されたデフォーカス量DFに基づいて合焦判定を

行う。

具体的な例を挙げて説明すると、焦点検出を開始したときには、主被写体を正しく認識しなければならないので、まずパターン認識アルゴリズムを選択する。次に、主被写体が決まれば、主被写体に合焦するレンズ位置に向けてレンズを迅速に駆動しなければならないので、特定領域アルゴリズムを選択し、主被写体の属する領域についての焦点検出のみを迅速に行いながら、レンズ位置を主被写体の合焦範囲内に収束させる。これによって、レンズ駆動中に主被写体が変更されることはなくなり、レンズ駆動が効率的に行われ、レンズ駆動時間が短縮され、AFモードによる消費電力も減少する。そして、最終的な合焦確認を行うときには、最小デフォーカスアルゴリズムを選択して、合焦判定中の被写体についてデフォーカス量を求める。これによって、レンズのハンチングを防止できる。

本発明にあっては、このように、撮影画面Sの複数の領域IS1、IS2、IS3についてのデフォー

カス量DFIS1、DFIS2、DFIS3から、カメラのシーケンスに応じて選択されたデフォーカス量決定アルゴリズムに基づいて、1つのデフォーカス量DFを決定し、合焦判定を行うようにしたので、カメラのシーケンスに応じて、そのシーケンスに適したデフォーカス量決定アルゴリズムを用いることができ、単一のアルゴリズムでデフォーカス量を決定しようとする従来例に比べると、写したい被写体に対する焦点検出がなされる確率が高くなるものであり、また、比較的複雑なアルゴリズムのみを常用する場合に比べると、焦点検出に要する時間を短縮できるものである。

【実施例】

第2図は、本発明の自動焦点検出装置を用いたカメラの撮影画面に対する焦点検出領域及びファインダー内の表示を示している。この例では、撮影画面Sに対して画面中央部の実線で示す3つの領域IS1、IS2、IS3(以下、夫々、第1アイランド、第2アイランド、第3アイランドと呼ぶ)の被写体に対して焦点検出を行うことができ

る。図中、点線で示している長方形の枠AFは、焦点検出を行っている領域を撮影者に示すべく表示されているものである。撮影画面Sの外に示されている表示部Lは焦点検出状態を示すものであり、合焦時に緑色に点灯状態となり、焦点検出不能時には赤色に点灯状態となるものである。Lは後述の追従モードとなったときに表示されるマークである。

第3図は上記焦点検出領域を有する多点焦点検出モジュールの概略構成を示す図である。図において、11は撮影レンズ、12は主ミラー、13はフィルム面、14はサブミラー、15は焦点検出光学系である。22は焦点面近傍に配置される視野絞りであり、矩形開口部22a、22b、22cを有している。21a、21b、21cはコンデンサレンズ、20はモジュールミラー、18a、18b、18cはセパレータレンズ対、16a、16b、16cはセパレータレンズの焦点面17に配されたCCD撮像素子列である。19は絞りマスクであり、円形乃至長円形の開口部19a、19b、19cを有

している。矩形開口部22aによって視野が限定された像は、コンデンサレンズ21aを通過し、視野絞り19a及びセパレートレンズ対18aによりCCD撮像素子列16a上に2つの像として投影される。この2つの像の像間隔が所定間隔のときに合焦、所定間隔よりも狭いときには前ピン、所定間隔よりも広いときには後ピンと判断される。視野絞り19b,19cの像は同様に、コンデンサレンズ21b,21c及びセパレートレンズ対18b,18cによりCCD撮像素子列16b,16c上に投影される。

第4図(a)は、この焦点検出装置に用いられるCCD撮像素子列の受光部(受光部と蓄積部と転送部を含めてCCDと呼ぶことにする)を示している。第2図の各アイランドIS1,IS2,IS3に対して、基準部及び参照部を夫々設けており、また、中央のアイランドIS2における基準部の長手方向の側部の一方に、CCDの蓄積部への積分時間を制御する為のモニター用の受光素子MAを設けている。各アイランドIS1,IS2,IS

3の基準部及び参照部の画素数(X,Y)は、アイランドIS1では(34,44)、アイランドIS2では(44,52)、アイランドIS3では(34,44)となっている。これらは、全てワンチップ上に形成されている。

本実施例の焦点検出装置では、上述の3つのアイランドの基準部を複数のブロックに分割し、この分割した基準部の各ブロックと参照部の全て成り一部とを比較して焦点検出を行う。各ブロックでの焦点検出結果のうち、最も後ピンのデータを各アイランドの焦点検出データとし、さらに各アイランドの焦点検出データをもとにカメラの焦点検出データを算出する(詳細は後述)。

この分割する範囲及び分割したアイランドのデフォーカス範囲を第5図、第6図及び第4図(b)に示し、説明する。第5図は、第2図に示した撮影画面上での焦点検出領域を拡大して示したものである。焦点検出のための各アイランドIS1,IS2,IS3は、第4図(a)に示した基準部の領域である。尚、第5図において、各アイランドに示

している数値は、第4図(a)に示したCCDの画素の3つ置き(3画素)の差分データをとった差分の数を示す。差分データは2つ又は1つ置きでも良い(但し、このとき上記数値は異なる)。したがって、各アイランドにおける基準部と参照部の数(X,Y)はアイランドIS1では(30,40)、アイランドIS2では(40,50)、アイランドIS3では(30,40)となる。各アイランドでの分割であるが、アイランドIS1では、2つのブロックに分け、上端の差分データから(1~20)、(11~30)とし、夫々、第1ブロックBL1、第2ブロックBL2とする。アイランドIS2では3つのブロックに分け、左端の差分データから(1~20)、(11~30)、(21~40)とし、夫々第3ブロックBL3、第4ブロックBL4、第5ブロックBL5とする。アイランドIS3では、上端の差分データから(1~20)、(11~30)の2つのブロックとし、夫々第9ブロックBL9、第10ブロックBL10とする。そして、本実施例では、上述の第2アイランドでは、低周波の被

写体用に抽出周波数を変えたデータ、具体的には、上記画素データの7つ置き(7画素)の差分データを算出し、隣との和分データを用いて焦点検出演算を行うようにしている。そのデータの数としては、基準部35個、参照部45個である。このブロックを第6ブロックBL6とする。そして、第6ブロックと同じデータを用いて、より広い範囲の焦点検出を行うべく、第6ブロックを2つにブロック分けしたものを第7ブロックBL7、第8ブロックBL8とする。

この位相差検出方式の焦点検出では、基準部と参照部との像が一致した時の像間隔が所定の間隔よりも大きいときには後ピン、小さいときには前ピン、所定の間隔で合焦となる。差分データをとった像を示す第4図(b)に基づいて具体的に説明すると、第4図(b)は、アイランドIS2の基準部と参照部とを示し、今、ブロック分けした第4ブロックBL4のデフォーカス範囲を考える。このとき合焦となるのは、参照部において、左端から16番目乃至35番目の部分BL4'の像と、第

4ブロックBL4の像とが一致したときである。これより像の一致が参照部の左側になると前ピンとなり、このとき最大の前ピンのずれデータ数(以下ずれピッチという)は15となる。また、像の一致が図示された位置よりも参照部の右側になると後ピンとなり、このとき最大の後ピンのずれピッチは15となる。他の各アイランドでのブロック分けしたデフォーカス範囲についても同様であり、これを第6図に示すと、第3ブロックBL3では、前ピン側ずれピッチが5、後ピン側ずれピッチが25、第5ブロックBL5では、前ピン側ずれピッチが25、後ピン側ずれピッチが5である。第1、第3アイランドIS1、IS3については、第1、第9ブロックBL1、BL9では前ピン側ずれピッチが5、後ピン側ずれピッチが15、第2、第10ブロックBL2、BL10では前ピン側ずれピッチが15、後ピン側ずれピッチが5となる。第6ブロックBL6では、後ピン側、前ピン側のずれピッチは共に5である。第7ブロックでは前ピン側ずれピッチが5、後ピン側ずれピッチが1

5、第8ブロックでは前ピン側ずれピッチが15、後ピン側ずれピッチが5である。

第7図は、カメラ全体のブロック回路図を示す。 μC は、カメラ全体のシーケンス及び露出、焦点検出のための演算を行うマイクロコンピュータ(以下マイコンという)、LECはカメラ本体(図示せず)に装着される交換レンズのレンズ回路で、交換レンズ固有の情報をカメラに伝達する。AFCは、上記レンズを通過した光を入力し、アナログの電気信号に変換するCCDを含む焦点検出データの出力回路であり、以下AFセンサーと呼ぶ。AFセンサーは、受光素子アレイを含むCCD回路、積分時間の制御のために使用されるモニター用受光素子MA、このモニター用受光素子MAからの電流を積分し、出力する積分回路ITG、積分回路ITGの出力と所定値とを比較するコンパレータCMP、CCDからのアナログ信号を積分回路ITGからの出力に応じて増幅するAGC回路から構成される。動作を簡単に説明すると、マイコン μC から積分開始信号STが出力される。

CCD及び積分回路ITGはリセットされ、それぞれ積分を開始する。積分回路ITGの積分出力が所定値となって、コンパレータCMPが反転するか、マイコン μC 内で計測されている積分タイマーが一定値になると、積分終了信号SPが出力される。これにより、CCD回路内の積分出力は、転送レジスタに送られ、順にAGC回路からマイコン μC へと送られる。一方、積分回路ITGは積分終了信号SPを入力して、積分出力をホールドする。AGC回路は、この出力に応じて最大8倍までCCD回路からのアナログ信号を増幅してマイコン μC に出力する。マイコン μC では、このアナログデータをデジタルデータに変換するA/D変換器が内蔵されている。また、上記AGCのデータもマイコン μC に出力されるようになっている。

LMCは、レンズを通過した光を測定し、被写体の明るさを検出する輝度検出回路であり、被写体の輝度に対応したアベックス系のデジタル信号Bvoをマイコン μC に出力する。ISOは、フィ

ルム感度検出回路で、フィルム感度に応じたアベックス系のデジタル信号Svをマイコン μC に出力する。DISPは、表示回路であり、露出情報及びレンズの焦点状態を表示する。ENCはエンコードであり、レンズ駆動用のモータMの回転量を検出し、後述のレンズ制御回路LECONにパルス(モータMの所定の回転量に対して出力されるパルス)を出力する。レンズ制御回路LECONは、マイコン μC からのモータ回転量(数)の信号及びモータ(速度及び方向)制御信号を入力し、これに基づいて、モータMを駆動すると共に、エンコードENCからの信号を入力し、所定量(モータ回転量)だけモータMが動いたかどうかを検出し、モータMの停止制御をも行う。マイコン μC は、内部にレンズ位置を知るためのカウンタを有しており、内部の命令により、エンコードからのパルスに対してカウントアップ又はカウントダウンの動作を行う。ILMは焦点検出不能で且つ低輝度であるときに、被写体に向けてAF補助光を照射する補助光回路である。

BATは電源電池であり、全ての回路に電力を供給する。 S_H はメインスイッチの操作により、ON/OFFされるスイッチである。ワンショット回路OSは、スイッチ S_H のONに連動して、パルスが発生する。マイコン μC はこのパルスを入力して後述のINT0の割り込みのフローを実行する。 $S_{AF/PH}$ はオートフォーカスモードとマニュアルフォーカスモードとを切り換えるスイッチである。オートフォーカスモードでは焦点検出結果に基づいてレンズ駆動が行われ、マニュアルフォーカスモードでは焦点検出のみが行われる。 S_1 はシャッター部の第1ストロークの押し下げでONし、測光及び焦点検出動作を開始させ撮影準備スイッチである。 S_2 はシャッター部の第2ストローク第1ストロークよりも長い押し下げでONし、撮影動作を開始させるリリーススイッチである。 $S_{S/nc}$ は単写モードと連写モードとを切り換えるスイッチである。 $S_{S/ps}$ はスポットAFモードとワイドAFモードとを切り換えるスイッチである。

開放Fナンバー、等がある。#50では、測光回路LMCを動作させて測光データ B_{vo} を測光回路LMCから入力する。#60ではAFの制御を行う。この#60のサブルーチンの内容の詳細については後述する。#70では露出演算を行う。この露出演算では、測光回路LMCからの測光値 B_{vo} 、フィルム感度読取回路ISOからのフィルム感度 S_v 、レンズの開放絞り値 A_{Vo} から露出値 $E_v = B_{vo} + S_v + A_{Vo}$ を求め、決められたAEプログラムの線図に基づいて、シャッター速度 T_v 、絞り値 A_v を求める。#80では、シャッター部の1段目の押し下げに続く2段目の押し下げがなされ、リリーススイッチ S_2 がONしたか否かを判定する。#80でリリーススイッチ S_2 がONしているときには、#90で合焦を示すフラグAF EFがセットされているか否かを判定する。#90で上記フラグAF EFがセットされているときには、#100で露出制御を行う。#110では露出制御終了後にフィルムの1コマの巻き上げが行われる。#120では連写モードか否かをスイッ

次に、カメラの動作をマイコン μC のフローチャートに従って説明する。

メインスイッチ S_H がONされると、第10図に示す" S_H ON"の割込処理を実行する。#2では、撮影倍率の大きい方の判定基準値 β_H を $1/40$ とする。#4では、撮影倍率の小さい方の判定基準値のかさ上げ量 $\Delta\beta$ を15とする。#6では撮影準備スイッチ S_1 がONされているか否かを判定する。#6で撮影準備スイッチ S_1 がONされていなければ#160に進み、ONされていれば#8へ進む。#8では、フリータイマーTMをリセット・スタートさせる。これは焦点検出時の動体判定に用いられるタイマーである。#10では、各種フラグをリセットする。#30では変数N6を0とする。この変数N6は、非合焦状態での追跡判定中にレンズを駆動した回数を示す。#40では、レンズ回路LECからレンズ固有のデータを入力する。レンズデータとしては、焦点距離データ f 、デフォーカス量DFをレンズ駆動量 Δn に変換する変換係数 K_{LR} 、後述する定数 D_{voo} 、

チ $S_{S/nc}$ により判定する。#120で連写モードでないときには、#130で撮影準備スイッチ S_1 がOFFされるのを待ち、撮影準備スイッチ S_1 がOFFされると、#155に進む。#120で連写モードであるときには、#140で連写フラグVLYFをセットして、#40に戻る。

#80でリリーススイッチ S_2 がONされていないときには、#150で撮影準備スイッチ S_1 がOFFされたか否かを判定する。#150で撮影準備スイッチ S_1 がOFFされているときには、#155に進む。#150で撮影状態スイッチ S_1 がOFFされているときには、#40に戻る。#155では全ての表示を消灯させる。#160では、メインスイッチ S_H がOFFされているか否かを判定する。#160でメインスイッチ S_H がOFFされているときには#165に進み、フリータイマーTMを停止し、マイコン μC はクロックを停止してスリープ状態となる。#160でメインスイッチ S_H がOFFされていないときには、#6に戻って撮影準備スイッチ S_1 の判別を繰り

返す。

次に、#60のAFのサブルーチンを第11図以降に示す。#200では、フォーカスロックを示すフラグFLFがセットされているか否かを判定する。#200でフラグFLFがセットされているときには、AFを行う必要が無いので、リターンする。#200でフラグFLFがセットされていないときには、#202で常時動作しているフリータイマーTMから時刻を読み取り、TM1とする。#203では、レンズ位置カウンタCTからレンズの繰り出し量を読み取り、CT1とする。#205では、補助光禁止フラグNLFがセットされているか否かを判定する。#205でフラグNLFがセットされていないときには、#210で補助光モードを示す補助光フラグILMFがセットされているか否かを判定する。このフラグILMFは、低輝度で焦点検出不能のときにセットされる。#210で補助光フラグILMFがセットされているときには、#220で補助光発光を示す信号を出力する。このとき、同時に計時を開始する。#230では、AFセンサーに積分を開始させる信号STを出力する。#240では、40ms経過するのを待つ。40ms経過すると、#250で補助光発光を停止させる信号を出力する。#310では積分終了を示す信号SPをAFセンサーに出力する。#210で補助光フラグILMFがセットされていないときには、#260に進む。また、#205で補助光発光禁止フラグNLFがセットされているときにも#260に進む。#260では、AFセンサーに積分を開始させる信号STを出力する。このとき、同時に計時を開始する。#270ではAFセンサーから積分を終了させる信号が入力されたかどうかを判定する。#270で積分を終了させる信号が入力されないときには、#280で積分開始から20ms経過したか否かを判定する。#280で20ms経過していないときには、#270に戻る。#280で20ms経過していれば、#290で低輝度であるとして、低輝度フラグLLFをセットして、#310に進む。#270で積分を終了させ

る信号SPがAFセンサーから入力されたときには、低輝度を示すフラグLLFをリセットして、#310に進む。#310では積分終了を示す信号をAFセンサーに出力する。

#312では、フリータイマーTMから時刻を読み取り、TM2とする。#313では、レンズ位置カウンタCTからレンズの繰り出し量を読み取り、CT2とする。#314では前回の積分中心の時刻TM12をTM12Lに代入する。#315では前回の積分中心でのレンズ位置CT12をCT12Lに代入する。#316では、積分開始時と積分終了時に読み取った時刻TM1、TM2の平均値、つまり今回の積分中心の時刻 $(TM1 + TM2) / 2$ を算出し、TM12とする。#317では、積分開始時と積分終了時に読み取ったレンズ繰り出し量CT1、CT2の平均値、つまり積分中心でのレンズ位置 $(CT1 + CT2) / 2$ を算出し、CT12とする。

#320ではAFセンサーから積分データを入力する。#325では、AFセンサーからAGC

データを入力する。#330では、前回のレンズ駆動に用いられたアイランド、つまり特定アイランドを決定する。このサブルーチンを第12図に示し説明する。#400では、前回のレンズ駆動に用いられた最大相関を示すシフト数 Δs と、第1アイランドでの最大相関を示すシフト数 $\Delta s1$ とを比較する。#400で $\Delta s = \Delta s1$ であれば#410に進み、前回は第1アイランドが選択されたとして、特定アイランドを示す変数AFISを1とし、リターンする。#400で $\Delta s \neq \Delta s1$ であれば#420に進み、シフト数 Δs と第2アイランドでの最大相関を示すシフト数 $\Delta s12$ とを比較する。#420で $\Delta s = \Delta s12$ であれば#430に進み、前回は第2アイランドが選択されたとして、特定アイランドを示す変数AFISを2とし、リターンする。#420で $\Delta s \neq \Delta s12$ であれば#440に進み、前回は第3アイランドが選択されたとして、特定アイランドを示す変数AFISを3とし、リターンする。

特定アイランドの決定を終えると、マイコンμ

Cは第11図のフローに戻り、#340のサブルーチンでシーケンスの状態成いはAF状態等の条件に応じて、焦点検出を行うアイランドIS(又はブロックBL)、相関演算を行う範囲(シフト数jの範囲)の決定、及び上記条件に応じた焦点検出のためのアルゴリズムを決定する。

(A)焦点検出アルゴリズムの種類

#340のサブルーチンについて説明する前に、焦点検出アルゴリズムの種類及びその内容について簡単に説明する。

(i)パターン認識アルゴリズム

このアルゴリズムは、3つのアイランドの焦点検出の結果に基づいて被写体の距離分布のパターンを認識し、これに撮影倍率、交換レンズの焦点距離等の条件を加味して、3つのアイランドの焦点検出結果からレンズ駆動用のデフォーカス量を算出する。後述の処理におけるAR=1は、このアルゴリズムを示す。

(ii)最小デフォーカスアルゴリズム

このアルゴリズムは、現在のレンズの焦点位置

置が、現在のレンズの焦点位置であると仮定して、この位置に最も近い被写体を含むアイランドのデフォーカス量を用いる。ここでは、オフセット量 $DF_R = 50 \mu m$ とする。AR=2は、合焦後、連写モードであるときの最小アルゴリズムを示す。連写モードでは、レリーズ動作が入るので、焦点検出を行っていない時間が増える。したがって、上記のオフセット量 DF_R を $100 \mu m$ としている。

(iii)特定アイランドアルゴリズム

このアルゴリズムは、前回選択したアイランドを今回も用いて、このアイランドにおいて焦点検出されたデフォーカス量に基づいてレンズを駆動しようとするものであり、後述の処理におけるAR=5は、このアルゴリズムを示す。

(iv)常時特定アイランド(又はブロック)アルゴリズム

常に特定のブロック(第4ブロック)成いは特定のアイランド(第2アイランド)においてのみ焦点検出を行うものであり、後述の処理におけるAR=6はこのアルゴリズムを示す。

に最も近い被写体に焦点を合わせるものである。後述の処理におけるAR=2~4は、このアルゴリズムを示す。このうち、AR=4は、追従モードのときの最小デフォーカスアルゴリズムを示す。また、AR=3は、合焦後、連写中でないときの最小デフォーカスアルゴリズムを示す。AR=4との違いはオフセット量 DF_R を付けていることである。

このオフセット量 DF_R について説明する。

本発明では、合焦後、レンズを停止したままの状態複数回の焦点検出結果に基づいて動体(「動的被写体」とも言う)を判定しており、もし動体であれば、1回の焦点検出の結果が得られるまでの時間に、ある程度動いているものであり、これを見込んで、オフセット量 DF_R をカメラに近い方に付けている。本実施例では、カメラから遠ざかる被写体については考慮していないが、動体の移動方向成いは移動速度が分かれば、それに応じてオフセット量 DF_R の大きさ及び方向を決めれば良い。そして、このオフセット量 DF_R を含めた位

(B)アイランド(ブロック)及びシフト範囲の決定

次に、焦点検出を行うアイランド(又はブロック)、相関演算を行う範囲(シフト範囲)の決定について説明する。後述の処理では、変数Bを用いてこれらを決定している。

B=1は、シフト範囲及びアイランド(又はブロック)の制限が無いことを示す。

B=2は、ブロックBL1、BL2、BL4は使用せず、他の制限は無いことを示す。

B=3は、現在の焦点位置から±4ピッチの範囲でのみ相関演算を行うことを示す。

B=4は、現在の焦点位置から±2ピッチの範囲でのみ相関演算を行うことを示す。

B=5は、現在の焦点位置から-2ピッチ乃至推定合焦位置から+2ピッチ、又は、現在の焦点位置から+2ピッチ乃至推定合焦位置から-2ピッチの範囲でのみ相関演算を行うことを示す。前者の範囲を選択するか、後者の範囲を選択するかは、レンズの駆動方向、つまり推定合焦位置の方向に

よって変わる。

B = 6 は、合焦位置から±4ピッチの範囲でのみ相関演算を行うことを示す。

B = 7 は、前回のレンズ駆動に使用されたアイランドについてのみ、現在の焦点位置から±4ピッチの範囲でのみ相関演算を行い、他のアイランドについては制限が無いことを示す。

B = 8 は、第2アイランドについてのみ焦点検出を行い、シフト範囲については制限が無いことを示す。

B = 9 は、第4ブロックBL4についてのみ焦点検出を行い、シフト範囲については制限が無いことを示す。

なお、これらを使い分けるための処理については、後述する。

次に、#340のサブルーチンを第13図及び第14図に示し説明する。#500では、レンズ駆動を行わないマニュアルフォーカスモード(F A : Focus A id)であるか否かをスイッチS_{AF/M}により判定する。スイッチS_{AF/M}がマニュアル

トAF)、#555でAR = 6(常時特定ブロック)としてリターンする。これはスポットAFのエリアである第4ブロックBL4のみを選択しているものである。スポットAFでは、このブロックでのAFを行うだけなので、焦点検出時間も短く、特にシフト範囲を制限する必要はない。

#520でスポットAFが選択されていないときには、#540で補助光モードであるか否かを補助光フラグILMFがセットされているか否かで判定する。#540で補助光フラグILMFがセットされているときには、#550でB = 8(第2アイランドのみ)、#555でAR = 6(常時特定アイランド)としてリターンする。つまり、補助光モードでは、第2アイランドのみを使用する。これは、補助光が照射される範囲が標準レンズ(焦点距離35mm~105mm)を装着した場合に、3つのアイランドのうち、画面中央の第2アイランドを少なくとも含み、第1及び第3アイランドは含まないことがあるからである。この場合、第2アイランドのみで焦点検出を行うので、焦点検出

フォーカスモード位置にあるときには、#590でB = 1(制限なし)、#600でAR = 1(パターン認識アルゴリズム)としてリターンする。そして、後述のパターン認識アルゴリズムの#4610~#4660で、第2アイランドを優先している。つまり、マニュアルフォーカスモードでは、撮影者は主被写体を画面の中央部に持って来ることが多いので、第2アイランドを優先している。そして、この第2アイランドで焦点検出不能のときにのみ、第1及び第3アイランドの被写体の遠近を比較して、カメラ側に近い被写体を含むアイランドのデフォーカス量を使用している。相関演算のシフト範囲については、レンズ駆動が無いので、デフォーカス量を予測できないために制限することはできない。

#500でスイッチS_{AF/M}がオートフォーカスモード位置にあるときには、#520でスポットAFが選択されているか否かをスイッチS_{SPW}により判定する。#520でスポットAFが選択されているときには、#530でB = 9(スポッ

時間も短く、シフト範囲の制限は必要でない。

#540で補助光フラグILMFがセットされていないときには、#560でフラグFPFがセットされているか否かを判定する。このフラグFPFは、強制的にパターン認識アルゴリズムを実行することを示すフラグである。#560でフラグFPFがセットされているときには、#590でB = 1とし、シフト範囲の制限は無いことを示し、#600でAR = 1として、パターン認識アルゴリズムであることを示す。

#560でフラグFPFがセットされていないときには、#570でフラグPA1PFがセットされているか否かを判定する。このフラグPA1PFは、パターン認識アルゴリズムを1度は通ったことを示すフラグである。焦点検出開始後の1回目の焦点検出時に全エリアが低コントラストで焦点検出不能な状態(以下「ローコン」とも呼ぶ)になったときには、レンズ駆動を行いながら焦点検出可能なレンズ位置を探す動作(以下「ローコンスキャン」という)が行われ、このローコンスキャン

時にはパターン認識アルゴリズムが選択される。その結果、焦点検出可能となったときには、フラグPA1PFがセットされる。#570でフラグPA1PFがセットされていないときには、#580でローコンスキャンを示すフラグLSFがセットされているか否かを判定する。#580でフラグLSFがセットされていないときには、#590で $B=1$ 、#600で $AR=1$ としてリターンする。

#580でフラグLSFがセットされていれば、#610で変換係数 K_{LR} が所定値 $K1$ よりも大きいか否かを判定する。変換係数 K_{LR} は、単位デフォーカス量当たりのレンズ駆動量(AFモータ回転量)を求めるための係数である。#610で $K_{LR} \leq K1$ であるときには、AFモータの単位回転量当たりのデフォーカス量が大きくなるため、レンズ駆動中の焦点検出演算の時間が長くなり、これにより、焦点検出光学系で決まる焦点検出可能範囲を越えてしまい、焦点検出不能となる領域が発生する。

合、第2アイランドでは焦点検出不能となるが、第1又は第3アイランドのどちらか一方で焦点検出できるので、一方で良いものとし、実施例では第1アイランド(ブロックBL1, BL2)の方を省略している。第4ブロックを省略しているのは、第4ブロックは第3ブロックと第5ブロックの間に存在し、この2つのブロックBL3, BL5で第4ブロックBL4のエリアをカバーしており、焦点検出可能な被写体を探すだけならば、これで十分だからである。これを示すべく、#620で $B=2$ としている。また、#610で $K_{LR} > K1$ であるときには、#590で $B=1$ 、#600で $AR=1$ としてリターンする。

#570でフラグPA1PFがセットされているときには、パターン認識アルゴリズムを一度通過したということであり、#630で追従モードであることを示す追従フラグTRCFがセットされているか否かを判定する。#630で追従フラグTRCFがセットされているときには、#640でフラグLCFがセットされているか否かを判

これを第8図により説明する。第8図において、横軸は時間 t であり、縦軸はデフォーカス量 DF である。 DF_{en} は、焦点検出光学系及び基準部でのデータ数で決まる焦点検出可能範囲である。 $1, 1, \dots$ はCCDの積分時間であり、 C_1, C_1, \dots は演算時間である。積分中心 $TM12L, TM12, \dots$ でのデフォーカス量から焦点検出可能範囲 DF_{en} を考えると、変換係数 K_{LR} が大きいたまには、焦点検出可能範囲 DF_{en} 内に1回の焦点検出に要する時間 $(I_1 + C_1), (I_1 + C_1), \dots$ に駆動されるデフォーカス量が入っているので、被写体を見逃すことはない。ところが、変換係数 K_{LR} が小さいときには、焦点検出可能範囲 DF_{en} に $(I_1 + C_1)$ の時間に駆動されるデフォーカス量が入らないので、この範囲 DF_{no} に被写体が存在する場合には、被写体を見逃してしまう。これを防止するために、#610で $K_{LR} \leq K1$ であるときには、#620で $B=2$ とし、焦点検出時間を極力少なくするべく、ブロックBL1, BL2, BL4の焦点検出を行わないようにする。横一線のような被写体の場

定する。このフラグLCFは、前回、全アイランドで焦点検出不能であったことを示すローコンフラグである。#640でフラグLCFがセットされているときには、最初から焦点検出をやり直すべく、#590で $B=1$ 、#600で $AR=1$ としてリターンする。

#640でフラグLCFがセットされていないときには、被写体を連続して捕らえていると判断して、前回の合焦位置から±2ピッチのシフト範囲でのみ相関演算を行うべく、#660で $B=4$ とする。また、焦点検出アルゴリズムについては、前回の合焦位置に最も近い被写体を選択するアルゴリズムを選択するべく、#670で $AR=4$ としてリターンする。これは、追従モードということであり、被写体を既に捕らえており、1回の焦点検出の間では、被写体は合焦位置からのデフォーカス量に関して余りずれないと仮定しているからである。また、全アイランドを用いるのは、動体ということで、被写体が左右に動くことが多いからである。

#630で追従モードを示す追従フラグTRCFがセットされていないときには、#680でフラグAFPEFがセットされているか否かを判定する。このフラグAFPEFは、以前に合焦があったことを示すフラグである。

#680でフラグAFPEFがセットされていないときには、第14図の#690でフラグV1Fがセットされているか否かを判定する。このフラグV1Fは、最高速(フリーラン)でのレンズ駆動中の焦点検出であることを示すフラグである。#690でフラグV1Fがセットされているときには、フリーラン中の焦点検出であると判断し、前回の合焦位置から-2(又は+2)ピッチと推定合焦位置から+2(又は-2)ピッチの範囲での相関演算を行うべく、#700でB=5とする。これは演算時間を短くすることを目的としているが、前回の合焦位置からデフォーカスの方向と逆方向に2ピッチの余裕を持たせているのは、交換係数 K_{LR} の大きなレンズが装着された場合に、カメラ内のAFモータの回転量が多くても少しのデフォー

ーカス量しか動かないので、ノイズ或いはカメラ振れ等により誤って現在の方向と逆の方向(上記2ピッチの余裕を持たせた方向)にデフォーカス量が生じる場合があることを考慮したものである。これは被写体がレンズ駆動によるデフォーカス量の変化よりも上記2ピッチの余裕を持たせた方向に大きく移動する場合についても同様であり、このような場合にも対処できるように、前回求められたデフォーカス量と反対方向にも2ピッチの余裕を設けているものである。また、焦点検出アルゴリズムについては、前回選択されたアイランドを用いる特定アイランドアルゴリズムを選択するべく、#710でAR=5としてリターンする。これは前回選択したアルゴリズムを用いることにより、合焦までの時間を短くすると共に、レンズの駆動を安定化することを目的としている。というのは、この場合にパターン認識アルゴリズム等の3つのアイランドの中から被写体を選択するアルゴリズムを用いると、レンズ駆動中に誤ってデフォーカス方向の異なる別の被写体を選ぶと、レ

ンズは現在の駆動方向とは反対方向に駆動され、レンズ駆動が不安定になるからである。これは後述の低速駆動中の焦点検出の場合についても同様である。後者の場合には、さらにデフォーカス方向が同一でもデフォーカス量の大きな被写体を選んだときに、低速駆動から急に高速駆動となり、高速駆動中にデフォーカス量の小さい被写体を選んだときには、また低速駆動となるといった不安定なレンズ駆動となる。

また、このように特定アイランドアルゴリズムを用いることにより、焦点検出時間を短くすることができ、結果的に所定時間内における焦点検出回数を増やして焦点検出精度を上げることができる。つまり、レンズ駆動速度が高速であるときには、デフォーカス量が大きく、そのデフォーカス量の値が多少誤差を含んでおり、これに応じてレンズの停止位置を決めると、合焦位置からは多少ずれることがあるが、焦点検出回数を増やして、小さいデフォーカス量を検出する機会を増やすことにより、誤差を少なくしてレンズの停止位置を

決めるようにしている。

#690でフラグV1Fがセットされていないときには、フリーラン中の焦点検出ではないと判定され、#720でフラグLMVFがセットされているか否かを判定する。フラグLMVFは低速駆動中の焦点検出であることを示すフラグである。#720でフラグLMVFがセットされているときには、低速駆動中の焦点検出であると判定され、フリーラン中の焦点検出に比べて焦点検出結果によるデフォーカス量が小さく、1ピッチが約1mmのデフォーカス量に対応するとして、通常、±4ピッチ以下となるので、合焦位置から±4ピッチのシフト範囲でのみ相関演算を行うべく、#730でB=6とし、#710でAR=5としてリターンする。

#720でフラグLMVFがセットされていないときには、低速駆動中の焦点検出ではないと判定され、#740でフラグFRNIFがセットされているか否かを判定する。このフラグFRNIFは、一度フリーラン(最高速)によるレンズ駆動

が行われ、レンズが停止した最初の焦点検出であることを示すフラグである。#740でフラグFRN1Fがセットされているときには、#745でこのフラグFRN1Fをリセットする。次に、#750でフラグNLCFがセットされているか否かを判定する。このフラグNLCFは、それ以前に行われたパターン認識アルゴリズムで焦点検出不能なアイランドがあったことを示すフラグである。#750でフラグNLCFがセットされているときには、前回選択したアイランドについては±4ピッチのシフト範囲でのみ相関演算を行い、それ以外は制限を設けずに相関演算を行うべく、#760で $B=7$ とし、#770で $AR=1$ としてリターンする。これは、前回のパターン認識アルゴリズムで、そのときのレンズ位置の関係で認識すべき被写体が焦点検出不能になったのではないかということを確認するために、再度パターン認識アルゴリズムを実行する訳であるが、少しでも時間が短くなるように前回選択したアイランド、つまり焦点検出可能であったアイランドについて

は、±4ピッチのシフト範囲でのみ焦点検出演算を行うものである。

#740でフラグFRN1Fがセットされていないときは、フリーランからのレンズ停止後の1回目の焦点検出でない場合であり、また#750でフラグNLCFがセットされていないときは、前回のパターン認識アルゴリズムで焦点検出不能なアイランドが無い場合であり、これらの場合には、#780でフラグLCFがセットされているか否かを判定する。このフラグLCFは、上述のように、今回の焦点検出の結果が、全アイランドで焦点検出不能であることを示すフラグである。1つでも焦点検出可能なアイランドがあれば、つまりフラグLCFがセットされていなければ、現在の焦点位置の±4ピッチのシフト範囲でのみ相関演算を行うべく、#790で $B=3$ とし、#770で $AR=1$ としてリターンする。また、全アイランドで焦点検出不能($LCF=1$)であれば、シフト範囲に制限を無くすべく、#800で $B=1$ とし、#770で $AR=1$ としてリターンする。

第13図の説明に戻って、#680で以前に合焦であったことを示すフラグAFPEFがセットされているときには、#810で連写フラグVLYFがセットされているか否かを判定する。この連写フラグVLYFは、連写モードであることを示すフラグである。#810で連写フラグがセットされているときには、#820で全アイランドで焦点検出不能であることを示すフラグLCFがセットされているか否かを判定する。#820でフラグLCFがセットされているときには、#590で $B=1$ とし、#600で $AR=1$ としてリターンする。#820でフラグLCFがセットされていないときには、#830で $B=3$ とする。これは、連写中で、且つ前回の焦点検出で1つでも焦点検出可能なアイランドがある場合なので、現在の焦点位置から±4ピッチのシフト範囲でのみ相関演算を行うものである。つまり、連写中であれば、露出のための時間を要するために、被写体が動いているときには、焦点検出結果が合焦である前回と比べてデフォーカス量が大きくなるの

で、シフト範囲を大きくしているものである。今、カメラの機能として、合焦しなければ撮影できないフォーカス優先方式としているので、ここでは少なくとも前回は合焦である。したがって、被写体は現在の焦点位置に最も近いところに存在するとして、最小デフォーカスアルゴリズムを選択するべく、#840で $AR=2$ としてリターンする。このとき、被写体が動体である可能性があるので、カメラに近い側に $100\mu m$ のオフセット量 ΔD_F を設け、この位置を合焦位置とする。

#810で連写フラグVLYFがセットされていないときには、全アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#850でフラグLCFがセットされているか否かを判定する。#850でフラグLCFがセットされていないときには、焦点検出可能なアイランドが少なくとも1つは存在するということであり、#890に進む。#850でフラグLCFがセットされているときには、全アイランドが焦点検出不能であるということであり、#860で動体判定中フラグMVF

がセットされているか否かを判定する。動体判定中フラグMVFは、動体判定中であるときにセットされるフラグである。#860で動体判定中フラグがセットされていないときには、動体判定中ではないと判断し、#590で $B=1$ 、#600で $AR=1$ としてリターンする。#860で動体判定中フラグMVFがセットされているとき、或いは#850でフラグLCFがセットされていないときには、現在の焦点位置から±2ピッチのシフト範囲でのみ相関演算を行うべく、#890で $B=4$ とする。また、最小デフォーカスアルゴリズムを選択してオフセット量 ΔDFR を $50\mu m$ とするべく、#900で $AR=3$ としてリターンする。この#890及び#900のステップを通るのは、動体判定中であるか、或いはコンティニユアスAFモードのときである。動体判定中には、焦点検出の間に被写体が動く可能性があるとし、このために、オフセット量 ΔDFR を $50\mu m$ としている。また、ここでは、近付いてくる動的被写体のみを判定しているので、 $+50\mu m$ としてい

る。このオフセット位置に最も近いアイランドを被写体位置とする。コンティニユアスAFモードのときも同様である。また、このとき(すなわち動体判定中であるか、或いはコンティニユアスAFモードのとき)、被写体が光軸方向或いは光軸に対して垂直な平面の方向に動く可能性が高く、全アイランドについて焦点検出不能であっても、一時的なものであるとして±2ピッチの相関演算、最小デフォーカスアルゴリズム、オフセット量 $\Delta DFR=50\mu m$ を選択する。

第11図の説明に戻って、#340のサブルーチンを終えると、上記サブルーチンで決められたシフト数 j の範囲、アイランドIS(又はブロックBL)の選択に基づいて、#350のサブルーチンで相関演算を行う。このサブルーチンを第15図乃至第32図に示し説明する。

#1000では、変数 $\Delta a1 \sim \Delta a10$ 、 $\Delta d11 \sim \Delta d13$ 、 $\Delta d1 \sim \Delta d10$ 、 $\Delta d11 \sim \Delta d13$ に所定値 $K2$ をセットする。 $\Delta a1 \sim \Delta a10$ は各ブロックBL1~BL10での相関演算におけ

る最大相関を示すシフト数であり、 $\Delta a11 \sim \Delta a13$ は各アイランドIS1~IS3での選択されたシフト数である。各ブロックでの $\Delta d1 \sim \Delta d10$ は補間演算後の合焦位置からのずれ量であり、 $\Delta d11 \sim \Delta d13$ は各アイランドIS1~IS3の補間演算後の合焦位置からのずれ量である。また、 $K2$ は焦点検出結果で有り得ないような大きな負の値で、前ピン間(カメラから遠い)を示す初期値である。#1005では、各アイランドIS1~IS3の差分データを作成する。第1アイランドIS1の差分データは a_i (基準部)と a'_i (参照部)、第2アイランドIS2の差分データは b_i (基準部)と b'_i (参照部)、第3アイランドIS3の差分データは c_i (基準部)と c'_i (参照部)である。

次に、第2アイランドでの相関演算を行う。まず、#1010で第2アイランドが焦点検出不能であることを示すフラグLCF2を予めセットしておく。このフラグLCF2は、後に第2アイランドが焦点検出不能ではないと判定されたときにリセットされる。そして、第2アイランドの中の

第3ブロックの相関演算をまず行う。上述の変数 B が $B=1$ 、2又は8のとき#1020へ、 $B=3$ のとき#1040へ、 $B=4$ のとき#1060へ、 $B=5$ のとき#1080へ、 $B=6$ のとき#1100へ、 $B=7$ のとき#1120へ、 $B=9$ のとき#1160へ進む。変数 B が1、2又は8のとき、第3ブロックでのシフト数の制限は無いので、シフト数 j の範囲を1~31と設定する(#1030)。変数 B が3のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から±4ピッチとする。第3ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=6$ であり、現在の焦点位置は $(6+\Delta a)$ であるので、これに±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta a+(2 \sim 10)$ と設定する(#1050)。変数 B が4のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から±2ピッチとする。上記と同様に第3ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=6$ であり、現在の焦点位置は $(6+\Delta a)$ であるので、これに±2ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta a+(4 \sim 8)$ と設定する(#1070)。変数 B が5のときは、#1085

で後ピンであるか否かを判定する。後ピンであると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ後ピン(+2)から合焦位置($j=6$)の2ピッチ前ピン(-2)までとし、シフト数 j の範囲は $4 \sim (\Delta n + 8)$ と設定する(#1090)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置($\Delta n + 6$)の2ピッチ前ピン(-2)から合焦位置($j=6$)の2ピッチ後ピン(+2)までとし、シフト数 j の範囲は $(\Delta n + 4) \sim 8$ と設定する(#1095)。変数 B が6のときは、シフト範囲を合焦位置から±4ピッチとする。合焦位置のシフト数は $j=6$ であるので、これに±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $2 \sim 10$ と設定する(#1110)。変数 B が7のときは、前回採用されたアイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、#1130で変数 $AFIS=2$ であるか否かを判定する。#1130で $AFIS=2$ であると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置($6 + \Delta n$)から±4ピッチとし、現在の焦点位置($6 + \Delta n$)に±4ピッチを加えて、

シフト数 j の範囲を $\Delta n + (2 \sim 10)$ と設定する(#1140)。#1130で $AFIS=2$ でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を $1 \sim 31$ と設定する(#1150)。変数 B が9のときは、第4ブロックのみであるので、#1170で第4ブロックの処理へ移行する。

$B=1 \sim 8$ の場合には、#1030、#1050、#1070、#1090、#1095、#1110、#1140、#1150のいずれかから#1180へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LCi} に設定する。#1190では信頼性判定レベル $K_{YN/c}$ を所定値 $K_{YN/ci}$ に設定する。#1195では相関を取るための基準部の開始番号を $k=0$ とする。この開始番号 k には後で(#3010、#3030で) $i=1$ が加えられて、実際には $i+k=1$ が基準部の開始番号となる。#1200では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。

この#1200のサブルーチンを第16図に示

し説明する。まず、#3000で現在相関演算を行っているブロック(#1200からコールされたときには第3ブロック)が焦点検出不能であることを示すフラグ $LCFB$ をセットする。#3010ではコントラストを基準部の相関演算を行っているブロック(第3ブロック)から得るために、

$$C = \sum_{i=1}^{19} |a_{i+k} - a_{i+k+1}|$$

で求める。#3020では求めたコントラスト値 C が所定値 K_{LC} よりも大きいと判定する。 $C \leq K_{LC}$ のときには、リターンする。この場合、フラグ $LCFB$ がセットされたままでリターンされる。 $C > K_{LC}$ のときは、#3030で次式により相関演算を行う。

$$M(j) = \sum_{i=1}^{20} |a_{i+k} - a_{i+j-k}|$$

#3040では、相関演算値 $M(j)$ の最小値 $MIN(M(j))$ を求める。この最小値 $MIN(M(j))$ 及びそのときのシフト数 j は、1ピッチ単位で得られる値のものであるから、これをより細かくす

るべく、#3050で補間演算を行う。補間して得られた相関演算値の最小値を YM とし、そのときの補間したシフト量を Δd とする。#3060では、補間して得られた相関演算値の最小値 YM をコントラスト C で規格化して得られた値 YM/C と所定値 $K_{YN/c}$ を比較して、信頼性を判定する。#3060で $YM/C \geq K_{YN/c}$ と判定されたときには、信頼性がないとしてリターンする。この場合にも、フラグ $LCFB$ がセットされたままでリターンされる。#3060で $YM/C < K_{YN/c}$ と判定されたときには、信頼性があると判定し、焦点検出可能であるので、#3070で第2アイランドが焦点検出不能であることを示すフラグ $LCF2$ をリセットし、#3080で相関演算を行っているブロックが焦点検出不能であることを示すフラグ $LCFB$ をリセットしてリターンする。

第15図のフローに戻り、相関演算を行ったブロックが焦点検出可能であるか否かを判定するべく、#1205でフラグ $LCFB$ がリセットされているか否かを判定する。#1205でフラグ L

C B F がリセットされているときには、相関演算を行った第3ブロックのずれシフト数を示す変数 Δn に j から合焦位置 6 を減じた値を代入する (#1207)。また、合焦位置からのずれ量を得るために、補間演算で求めたシフト数 Δd から合焦位置のシフト数 $j=6$ を引き、これを第3ブロックのシフト数 $\Delta d3$ とする (#1209)。#1205 でフラグ L C B F がリセットされていないときには、第3ブロックは焦点検出不能であるということなので、#1207、#1209 をスキップして #1210 に進む。

#1210 では変数 B が 2 であるか否かを判定する。#1210 で変数 B が 2 であれば、第4ブロックの相関演算を省略して、#1220 から第5ブロックの相関演算に移行する。#1210 で変数 B が 2 でなければ、#1230 から第4ブロックの相関演算に移行する。

第4ブロックの相関演算を第17図に示す。変数 B が $B=9$ のとき #1240 へ、 $B=3$ のとき #1260 へ、 $B=4$ のとき #1280 へ、 $B=$

5 のとき #1300 へ、 $B=6$ のとき #1320 へ、 $B=7$ のとき #1340 へ、それ以外のとき #1375 へ進む。変数 B が 9 のとき、スポット A F モードであるから、第4ブロックでシフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を 1~31 と設定する (#1030)。変数 B が 3 のときには、シフト範囲を現在の焦点位置から ± 4 ピッチとし、変数 B が 6 のときには、シフト範囲を合焦位置から ± 4 ピッチとする。上述の第3ブロックでは合焦位置のシフト数が $j=6$ であったが、この第4ブロックでは合焦位置のシフト数が $j=16$ であるので、 $B=3$ のときには現在の焦点位置 ($16 + \Delta n$) に、 $B=6$ のときには合焦位置 16 に夫々 ± 4 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を夫々 $\Delta n + (12 \sim 20)$ と設定する (#1270、#1330)。変数 B が 4 のときは、シフト範囲を現在の焦点位置 ($16 + \Delta n$) から ± 2 ピッチとするので、シフト数 j の範囲を $\Delta n + (14 \sim 18)$ と設定する (#1290)。変数 B が 5 のときは、#1305 で後ピンであるか否かを判定する。後

ピンであると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の 2 ピッチ後ピン (+2) から合焦位置 16 の 2 ピッチ前ピン (-2) までとするので、シフト数 j の範囲は $14 \sim (\Delta n + 18)$ と設定する (#1310)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置 ($16 + \Delta n$) の 2 ピッチ前ピン (-2) 側から合焦位置 16 の 2 ピッチ後ピン (+2) 側までとするので、シフト数 j の範囲は $(\Delta n + 14) \sim 18$ と設定する (#1315)。変数 B が 7 のときは、前回採用されたアイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、#1350 で変数 A F I S = 2 であるか否かを判定する。#1350 で A F I S = 2 であるときには、シフト範囲を現在の焦点位置 ($16 + \Delta n$) から ± 4 ピッチとするので、これに ± 4 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n + (12 \sim 20)$ と設定する (#1360)。#1350 で A F I S = 2 でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を 1~31 と設定する (#1370)。その他の場合、つまり変数 B

が 1 又は 8 のときは、既に (#1030 で) 設定済みで変更が無いので新たに設定しない。変数 B が 2 のときは、第4ブロックの相関演算は行わない (∴ #1210)。

いずれの場合も、#1250、#1270、#1290、#1310、#1315、#1330、#1360、#1370、#1375 のいずれから #1380 へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LC1} に設定する。#1390 では信頼性判定レベル $K_{YM/C}$ を所定値 $K_{YM/C1}$ に設定する。#1395 では相関を取るための基準部の開始番号を $k=10$ とする。#1400 では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。このサブルーチンは、上述の #1200 でコールされたサブルーチンと同じであるので重複する説明は省略する。サブルーチンからリターンした後、#1403 でフラグ L C B F がリセットされているか否かを判定する。#1403 でフラグ L C B F がリセットされていると判定されたときには、第4ブロックが焦点検出不能ではないとして、#14

05で最大相関を示す補間演算前のシフト数 j から合焦位置16を減じた値を第4ブロックのずれシフト数 Δn_4 に代入する。#1407では、補間演算後のシフト量 Δd から合焦位置のシフト数 $j=16$ を引いて、第4ブロックの焦点ずれ量 $\Delta d_4 = \Delta d - 16$ を算出する。#1403でフラグLCBFがリセットされていないと判定されたときには、第4ブロックが焦点検出不能であると判定し、#1405と#1407のステップをスキップする。#1410では、 $B=9$ (スポットAF)であるか否かを判定する。#1410で $B=9$ であるときには、#1415で第2アイランドのずれ量を示す Δd_{12} に Δd_4 を入れ、第4ブロックの焦点検出だけで良いのでリターンし、 $B=9$ でないときには、#1420から第5ブロックの相関演算へ移行する。

第5ブロックの相関演算を第18図に示す。変数が $B=3$ のとき#1460へ、 $B=4$ のとき#1480へ、 $B=5$ のとき#1500へ、 $B=6$ のとき#1520へ、 $B=7$ のとき#1540へ、

は $24 \sim (\Delta n + 28)$ と設定する(#1510)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ前ピン(-2)から合焦位置26の2ピッチ後ピン(+2)までとするので、シフト数 j の範囲は $(\Delta n + 24) \sim 28$ と設定する(#1515)。変数 B が7のときは、前回採用されたアイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、#1550で変数AFIS=2であるか否かを判定する。#1550でAFIS=2であるときには、シフト範囲を現在の焦点位置 $(26 + \Delta n)$ から ± 4 ピッチとするので、現在の焦点位置 $(26 + \Delta n)$ に ± 4 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n + (22 \sim 30)$ と設定する(#1560)。#1550でAFIS=2でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を $1 \sim 31$ と設定する(#1570)。その他の場合、つまり変数 B が1、2又は8のときは、既に(#1030で)設定済みで変更が無いので新たに設定しない。変数 B が9のとき(スポットAF時)には、第5ブロックの相

それ以外のとき#1575へ進む。変数 B が3のときには、シフト範囲を現在の焦点位置から ± 4 ピッチとし、変数が6のときには、シフト範囲を合焦位置から ± 4 ピッチとする。上述の第3、第4ブロックでは合焦位置のシフト数がそれぞれ $j=6$ 、 $j=16$ であったが、この第5ブロックでは合焦位置のシフト数が $j=26$ であるので、 $B=3$ のときには現在の焦点位置 $(26 + \Delta n)$ に、 $B=6$ のときには合焦位置26に夫々 ± 4 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n + (22 \sim 30)$ と設定する(#1470、#1530)。変数 B が4のときは、シフト範囲を現在の焦点位置 $(26 + \Delta n)$ から ± 2 ピッチとするので、現在の焦点位置 $(26 + \Delta n)$ に ± 2 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n + (24 \sim 28)$ と設定する(#1490)。変数 B が5のときは、#1505で後ピンであるか否かを判定する。後ピンであると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ後ピン(+2)から合焦位置26の2ピッチ前ピン(-2)までとするので、シフト数 j の範囲

関演算には入らない(#1410)。

いずれの場合も、#1470、#1490、#1510、#1515、#1530、#1560、#1570、#1575のいずれかから#1580へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LC0} に設定する。#1590では信頼性判定レベル $K_{RN/C}$ を所定値 $K_{RN/C0}$ に設定する。#1595では相関を取るための基準部の開始番号を $k=20$ とする。#1600では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。このサブルーチンは、上述の#1200でコールされたサブルーチンと同じであるので重複する説明は省略する。サブルーチンからリターンした後、#1602でフラグLCBFがリセットされているか否かを判定する。#1602でフラグLCBFがリセットされていると判定されたときには、第5ブロックが焦点検出不能ではないとして、#1605で最大相関を示す補間演算前のシフト数 j から合焦位置26を減じた値を変数 Δn_5 に記憶させる。#1607では、補間演算後のシフト量 Δd から合焦位置の

シフト数 $j = 26$ を引いて、第5ブロックの焦点ずれ量 $\Delta d5 = \Delta d - 26$ を算出する。#1602でフラグLCBFがリセットされていないと判定されたときには、第5ブロックが焦点検出不能であると判定し、#1605と#1607のステップをスキップする。#1610では、フラグLCF2がリセットされているか否かを判定する。#1610でフラグLCF2がリセットされていないときは、第2アイランドが今のところ焦点検出不能であるとして、#1620から第6ブロックの相関演算に移行する。#1610でフラグLCF2がリセットされているときには、第3～第5ブロックのうち1つでも焦点検出可能なブロックが存在するということであるから、#1625で第2アイランドの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を決定するサブルーチンをコールする。

このサブルーチンを第19図に示し説明する。#3200では、第3～第5ブロックにおける焦点ずれ量 $\Delta d3 \sim \Delta d5$ の中の最大値を検出する。これは最も後ピン側、つまり最もカメラに近い被

写体を検出しているものである。

最大値が $\Delta d3$ のときは、#3205から#3210に進んで、第3ブロックのシフト数 $\Delta n3$ を第2アイランドでのシフト数 $\Delta 12$ とし、さらに、#3220で第3ブロックでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d3$ を、第2アイランドでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d12$ として設定してリターンする。

最大値が $\Delta d4$ のときは、#3205から#3230に進んで、第4ブロックのシフト数 $\Delta n4$ を第2アイランドでのシフト数 $\Delta 12$ として設定する。さらに、#3240で第4ブロックでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d4$ を、第2アイランドでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d12$ として設定してリターンする。

最大値が $\Delta d5$ のときは、#3205から#3250に進んで、第5ブロックのシフト数 $\Delta n5$ を第2アイランドでのシフト数 $\Delta 12$ として設定する。さらに、#3260で第5ブロックでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d5$ を、第2アイラン

ドでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d12$ として設定してリターンする。

このサブルーチンからリターンした後、#1630から第1アイランドの相関演算に移行する。

第1アイランドの相関演算について説明する前に、第2アイランドにおける第6ブロックの相関演算を第20図に示し説明する。この第6ブロックは低周波の被写体に対して焦点検出を行うためのブロックである。まず、#1650では、低周波の被写体に対する焦点検出に適するように、通常の3つ置きの差分データを更に3つ置きの差分データとすることにより、結果的に7つ置きの差分データを作成し、これらのうち、隣り合う差分データを加算した演算データを作成する。つまり、基準部及び参照部の差分データを各々 a_i 、 a'_{i+1} とすると、第2の差分データは、 $(a_i - a_{i+3})$ 、 $(a'_i - a'_{i+3})$ となる。また、第2の差分データのうち、隣り合うデータを加算した演算データ a''_i 、 a'''_i は次式のようになる。

$$a''_i = (a_i - a_{i+3}) + (a_{i+1} - a_{i+4})$$

$$= (a_i + a_{i+1}) - (a_{i+3} + a_{i+4})$$

$$a'''_i = (a'_i - a'_{i+3}) + (a'_{i+1} - a'_{i+4})$$

$$= (a'_i + a'_{i+1}) - (a'_{i+3} + a'_{i+4})$$

これらを第2アイランドの差分データに関して演算して、第2の演算データ a''_i 、 a'''_i を得る。基準部及び参照部の数は夫々35個及び45個となる。

#1650の演算データ作成後、変数Bを判定し、 $B = 1$ 、2又は8のとき#1660へ、 $B = 3$ のとき#1680へ、 $B = 4$ のとき#1700へ、 $B = 5$ のとき#1720へ、 $B = 6$ のとき#1740へ、 $B = 7$ のとき#1760へ、それ以外のとき#1795へ進む。変数Bが1、2又は8のとき、第6ブロックでシフト数の制限が無いとして、シフト数jの範囲を1～11と設定する(#1670)。変数Bが3のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から±4ピッチとする。第6ブロックでの合焦位置のシフト数は $j = 6$ であるので、現在の焦点位置 $(6 + \Delta n)$ に±4ピッチを加えて、シフト数jの範囲を $\Delta n + (2 \sim 10)$ と設定

する(#1690)。変数Bが4のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から±2ピッチとする。上記と同様に第6ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=6$ であるので、現在の焦点位置($6+\Delta a$)に±2ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta a+(4\sim 8)$ と設定する(#1710)。変数Bが5のときは、#1725で後ピンであるか否かを判定する。後ピンであると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ後ピン(+2)から合焦位置6の2ピッチ前ピン(-2)までとするので、シフト数 j の範囲は $4\sim(\Delta a+2)$ と設定する(#1730)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ前ピン(-2)から合焦位置6の2ピッチ後ピン(+2)までとするので、シフト数 j の範囲は $(\Delta a+4)\sim 8$ と設定する(#1735)。変数Bが6のときは、シフト範囲を合焦位置から±4ピッチとする。第6ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=6$ であるので、これに±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $2\sim 10$ と設定する(#1750)。変

数Bが7のときは、前回採用されたアイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、#1770で変数AFIS=2であるか否かを判定する。#1770でAFIS=2であると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置($6+\Delta a$)から±4ピッチとするので、現在の焦点位置($6+\Delta a$)に±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta a+(2\sim 10)$ と設定する(#1780)。#1770でAFIS=2でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を $1\sim 11$ と設定する(#1790)。なお、変数Bが9のときは、スポットAFであり、第4ブロックのみであるので、本実施例では#1795を通らない。

B=1~8の場合には、#1670、#1690、#1710、#1730、#1735、#1750、#1780、#1790のいずれかから#1800へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{Lc} を所定値 K_{Lc0} ($\neq K_{Lc1}$)に設定し、#1810では信頼性判定レベル $K_{YH/c}$ を所定値 $K_{YH/c0}$

($\neq K_{Lc1}$)に設定する。つまり、第6ブロックでは、第3~第5ブロックとは使用するデータの個数が異なるので、ローコントラストの判定レベル K_{Lc} や信頼性判定レベル $K_{YH/c}$ も第3~第5ブロックの判定基準とは変えている。#1820では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。

この#1820のサブルーチンを第21図に示し説明する。まず、#3100で現在焦点検出のための演算を行っているブロック(第6ブロック)が焦点検出不能であることを示すフラグLCFBをセットする。#3110ではコントラストを基準部の第6ブロックから得るために、

$$C = \sum_{k=1}^{34} |a''_k - a''_{k+1}|$$

で求める。第6ブロックでは第3~第5ブロックとはデータの個数が異なるので、コントラスト C を演算するための演算回数も#3010とは異なっている。#3120では求めたコントラスト値 C が所定値 K_{Lc} より大きいのか否かを判定する。所定値以下のとき($C \leq K_{Lc}$)には、リター

ンする。コントラスト値 C が所定値 K_{Lc} よりも大きいとき($C > K_{Lc}$)には、#3130に進み、次式で相関演算を行う。

$$M(j) = \sum_{i=1}^{35} |a''_i - a''_{i+j-1}|$$

上式において、 a''_i は基準部のデータ、 a''_{i+j-1} は参照部のデータである。これらのデータは、#1650の演算で得られている。第6ブロックでは第3~第5ブロックとはデータの個数が異なるので、相関演算の回数が#3030とは異なっている。#3140~#3180では、相関演算値 $M(j)$ の最小値 $M_{IN}(M(j))$ を求め、これを補間演算し、相関演算の信頼性を判定し、信頼性があると判断されたときには、フラグLCF2及びLCFBをリセットしてリターンするものであるが、その詳細は#3040~#3080と全く同様であるので、重複する説明は省略する。

第20図のフローに戻り、#1820で相関演算を行った第6ブロックが焦点検出不能でないか否かを判定するべく、#1830でフラグLCB

Fがリセットされているか否かを判定する。このフラグLCBFは相関演算を行ったブロックが焦点検出不能であるときに(#3180で)リセットされる。#1830でフラグLCBFがリセットされているとき、つまり第6ブロックで焦点検出不能でなかったときには、第6ブロックの焦点検出結果を第2アイランドの焦点検出結果とするべく、第2アイランドのずれシフト数を示す変数 Δn 12に、#3140で求めた第6ブロックのシフト数 j から合焦位置6を減算した値を代入する(#1840)。また、第2アイランドにおける合焦位置からのずれ量を得るために、#3150の補間演算で求めたシフト数 Δd から第6ブロックの合焦位置でのシフト数 $j=6$ を引き、これを Δd 12とする(#1850)。そして、#1855から第1アイランドの相関演算に移行する。また、#1830でフラグLCBFがリセットされていないとき、つまり第6ブロックで焦点検出不能であったときには、#1860から第7ブロックの相関演算に移行する。

25のいずれかから#1930へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LCs} に設定し、#1810では信頼性判定レベル K_{VN}/c を所定値 K_{VN}/c_s に設定する。つまり、第7ブロックでは、第3～第5ブロックや第6ブロックとは使用するデータの個数が異なり、基準部のデータ数が26となっているので、ローコントラストの判定レベル K_{LC} や信頼性判定レベル K_{VN}/c も第3～第5ブロックや第6ブロックの判定基準とは変えている。#1945では相関を取るための基準部の開始番号を $k=0$ とする。この開始番号 k には後で(#3310、#3330で) $i=1$ が加えられて、実際には $i+k=1$ が基準部の開始番号となる。#1950では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。

この#1950のサブルーチンを第23図に示し説明する。まず、#3300で現在焦点検出のための演算を行っているブロックが焦点検出不能であることを示すフラグLCFBをセットする。#3310ではコントラストを基準部の現在相関

第7ブロックの相関演算及び焦点検出不能の判定のフローチャートを第22図に示し説明する。変数 B が $B=1$ 、2又は8のとき#1870へ、 $B=7$ のとき#1890へ、それ以外のとき#1925へ進む。変数 B が1、2又は8のとき、第7ブロックでシフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を1～21と設定する(#1880)。変数 B が7のときは、前回採用されたアイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、#1900で変数AFIS=2であるか否かを判定する。#1900でAFIS=2であるときには、シフト範囲を現在の焦点位置($6+\Delta s$)から ± 4 ピッチとする。第7ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=6$ であるので、これに ± 4 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(2\sim 10)$ と設定する(#1910)。#1900でAFIS=2でないときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を1～21と設定する(#1920)。

#1880、#1910、#1920、#19

演算を行っているブロック(第7ブロック)から得るために、

$$C = \sum_{i=1}^{24} |a''_{i+k} - a''_{i+k+1}|$$

で求める。#3320では求めたコントラスト値 C が所定値 K_{LC} より大きいかが否かを判定する。所定値 K_{LC} 以下のときには、リターンする。 $C > K_{LC}$ であるときには、#3330で次式により相関演算を行う。

$$M(j) = \sum_{i=1}^{25} |a''_{i+k} - a''_{i+j-1}|$$

上式において、 a''_{i+k} は基準部のデータ、 a''_{i+j-1} は参照部のデータである。これらのデータは、#1650の演算で得られている。第7ブロックでは第3～第5ブロックや第6ブロックとはデータの個数が異なるので、相関演算の回数が#3030や#3130とは異なっている。#3340～#3380では、相関演算値 $M(j)$ の最小値 $MIN(M(j))$ を求め、これを補間演算し、相関演算の信頼性を判定し、信頼性があると判断された

ときには、フラグLCFB2及びLCFBをリセットしてリターンするものであるが、その詳細は#3040～#3080と全く同様であるので、重複する説明は省略する。

第22図のフローに戻り、#1950で相関演算を行った第7ブロックが焦点検出不能でないかを判定するべく、#1960でフラグLCBFがリセットされているかを判定する。#1960でフラグLCBFがリセットされているとき、つまり第7ブロックで焦点検出不能でなかったときには、第7ブロックの焦点検出結果を第2アイランドの焦点検出結果とするべく、第2アイランドのシフト数を示す変数 $\Delta a12$ に、#3340で求めた第7ブロックのずれシフト数 j から合焦位置6を減算した値を代入する(#1970)。また、第2アイランドにおける合焦位置からのずれ量 $\Delta d12$ を得るために、#3350の補間演算で求めたシフト数 Δd から第7ブロックの合焦位置でのシフト数6を引き、これを $\Delta d12$ とする(#1975)。そして、#1980から第1ア

일랜드の相関演算に移行する。また、#1960でフラグLCBFがリセットされていないとき、つまり第7ブロックで焦点検出不能であったときには、#1990から第8ブロックの相関演算に移行する。

第8ブロックの相関演算及び焦点検出不能の判定のフローチャートを第24図に示し説明する。変数Bが $B=3$ のとき#2000へ、 $B=4$ のとき#2020へ、 $B=5$ のとき#2040へ、 $B=6$ のとき#2060へ、 $B=7$ のとき#2080へ、それ以外のとき#2115へ進む。変数Bが3のときはシフト範囲を現在の焦点位置から ± 4 ピッチとし、変数Bが6のときはシフト範囲を合焦位置から ± 4 ピッチとする。第8ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=16$ であるので、 $B=3$ のときには現在の焦点位置($16 + \Delta a$)に、 $B=6$ のときには合焦位置16に夫々 ± 4 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta a + (12 \sim 20)$ と設定する(#2010、#2070)。変数Bが4のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から \pm

2ピッチとし、現在の焦点位置($16 + \Delta a$)に ± 2 ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta a + (14 \sim 18)$ と設定する(#2030)。変数Bが5のときは、#2045で後ピンであるかを判定する。後ピンであると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ後ピン(+2)から合焦位置16の2ピッチ前ピン(-2)までとするので、シフト数 j の範囲は $14 \sim (\Delta a + 18)$ と設定する(#2050)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ前ピン(-2)から合焦位置16の2ピッチ後ピン(+2)までとするので、シフト数 j の範囲は $(\Delta a + 14) \sim 18$ と設定する(#2055)。変数Bが7のときは、前回採用されたアイランドが第2アイランドであるかを判定するべく、#2090で変数AFIS=2であるかを判定する。#2090でAFIS=2であると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置($16 + \Delta a$)から ± 4 ピッチとするので、現在の焦点位置($16 + \Delta a$)に ± 4 ピッチを加えて、

シフト数 j の範囲を $\Delta a + (12 \sim 20)$ と設定する(#2100)。#2090でAFIS=2でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を $1 \sim 21$ と設定する(#2110)。

#2010、#2030、#2055、#2050、#2070、#2100、#2110、#2115のいずれかから#2120へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LCs} に設定し、#1810では信頼性判定レベル $K_{VH/c}$ を所定値 $K_{VH/cs}$ に設定する。つまり、第8ブロックでは、使用するデータの個数が第7ブロックと同じであるので、ローコントラストの判定レベル K_{LC} や信頼性判定レベル $K_{VH/c}$ も第7ブロックの判定基準と同じとしている。ただし、相関を取るための基準部の開始番号は第7ブロックとは異なり、#2135で $k=10$ としている。この開始番号 k には後で $i=1$ が加えられて、実際には $i+k=11$ が基準部の開始番号となる。#2140では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。このサ

ブルーチンは第7ブロックの相関演算(#1950)で用いた第23図に示すサブブルーチンが用いられる。ただし、第8ブロックでは合焦位置のシフト数が $j=16$ であり、基準部のシフト開始番号が $l=10$ であるので、これらのパラメータが異なることにより、#2140では#1950とは異なる演算結果が得られる。#2140で相関演算を行った第8ブロックが焦点検出不能でないかを判定するべく、#2150でフラグLCBFがリセットされているかを判定する。#2150でフラグLCBFがリセットされているとき、つまり第8ブロックで焦点検出不能でなかったときには、第8ブロックの焦点検出結果を第2アイランドの焦点検出結果とするべく、第2アイランドのずれシフト数を示す変数 $\Delta n12$ に、#3340で求めた第8ブロックのシフト数 j から合焦位置16を減じた値を代入する(#2160)。また、第2アイランドにおける合焦位置からのずれ量 $\Delta d12$ を得るために、#3350の補間演算で求めたシフト数 Δd から第8ブロックの合焦

位置でのシフト数16を引き、これを $\Delta d12$ とする(#2170)。そして、#2180から第1アイランドの相関演算に移行する。また、#2150でフラグLCBFがリセットされていないとき、つまり第8ブロックでも焦点検出不能であったときには、#2180から第1アイランドの相関演算に移行する。この場合には、結局、フラグLCF2はリセットされなかったことになる。

第1アイランドでの相関演算を第25図に示し説明する。まず、#2200で第1アイランドが焦点検出不能であることを示すフラグLCF1を予めセットしておく。このフラグLCF1は、後に第1アイランドが焦点検出不能ではないと判定されたときにリセットされる。

次に、第1アイランドの中の第1ブロックの相関演算をまず行う。変数Bが $B=1$ のとき#2210へ、 $B=2$ のとき#2344へ、 $B=3$ のとき#2230へ、 $B=4$ のとき#2250へ、 $B=5$ のとき#2270へ、 $B=6$ のとき#2290へ、 $B=7$ のとき#2310へ、 $B=8$ のとき

#2348へ進む。変数Bが1のとき、第1ブロックでシフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を1~21と設定する(#2220)。変数Bが2のとき、第1アイランドでの焦点検出は行わず、第3アイランドに進むべく#2346から第3アイランドの相関演算に移行する。変数Bが3のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から±4ピッチとし、変数Bが6のときは、シフト範囲を合焦位置から±4ピッチとする。第1ブロックでの合焦位置のシフト数は $j=6$ であるので、 $B=3$ のときには現在の焦点位置($6+\Delta n$)に、 $B=6$ のときには合焦位置6に夫々±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(2\sim10)$ と設定する(#2240、#2300)。変数Bが4のときは、シフト範囲を現在の焦点位置($6+\Delta n$)から±2ピッチとするので、現在の焦点位置($6+\Delta n$)に±2ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(4\sim8)$ と設定する(#2260)。変数Bが5のときは、#2275で後ピンであるかを判定する。後ピンであると判定されたときには、シフ

ト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ後ピン(+2)から合焦位置6の2ピッチ前ピン(-2)までとするので、シフト数 j の範囲は $4\sim(\Delta n+8)$ と設定する(#2280)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ前ピン(-2)から合焦位置6の2ピッチ後ピン(+2)までとするので、シフト数 j の範囲は $(\Delta n+4)\sim8$ と設定する(#2285)。変数Bが7のときは、前回採用されたアイランドが第1アイランドであるかを判定するべく、#2320で変数AFIS=1であるかを判定する。#2320でAFIS=1であると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置から±4ピッチとするので、現在の焦点位置($6+\Delta n$)に±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(2\sim10)$ と設定する(#2330)。#2320でAFIS=1でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を1~21と設定する(#2340)。変数Bが8のときは、補助光モードであり、第2アイランドの焦点検出のみ

であるので、第1アイランドの焦点検出も第3アイランドの焦点検出も省略し、リターンする。

#2220、#2240、#2260、#2280、#2285、#2300、#2330、#2340のいずれかでシフト数 j の範囲を設定した後、#2350でローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LC} に設定する。#2360では信頼性判定レベル $K_{VN/C}$ を所定値 $K_{VN/C}$ に設定する。第1ブロックでは基準部のデータ数が第3～第5ブロックと同じであるので、判定基準も同じ値を用いるものである。#2365では相関を取るための基準部のシフト開始番号を $k=0$ とする。この開始番号 k には後で(#3510、#3530で) $i=1$ が加えられて、実際には $i+k=1$ が基準部の開始番号となる。#2370では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。

この#2370のサブルーチンを第26図に示し説明する。まず、#3500で現在焦点検出のための演算を行っているブロックが焦点検出不能であることを示すフラグLCFBをセットする。

をコントラスト C で規格化して得られた値 YM/C と所定値 $K_{VN/C}$ を比較して、信頼性を判定する。#3560で $YM/C \geq K_{VN/C}$ と判定されたときには、信頼性が無いとしてリターンする。この場合にも、フラグLCFBがセットされたままでリターンされる。#3560で $YM/C < K_{VN/C}$ と判定されたときには、信頼性が有ると判断し、焦点検出可能であるので、#3570で第1アイランドが焦点検出不能であることを示すフラグLCF1をリセットし、#3580で相関演算を行っているブロックが焦点検出不能であることを示すフラグLCFBをリセットしてリターンする。

第25図のフローに戻り、相関演算を行ったブロックが焦点検出不能であるかを判定するべく、#2380でフラグLCFBがリセットされているかを判定する。このフラグLCFBは相関演算を行ったブロック(第1ブロック)が焦点検出不能でないときに(#3580で)リセットされる。#2380でフラグLCFBがリセットされているときには、相関演算を行ったブロック(第

#3510ではコントラストを基準部における現在相関演算を行っているブロックから得るために、

$$C = \sum_{i=1}^{19} |b_{i+k} - b'_{i+j-1}|$$

で求める。#3520では求めたコントラスト値 C が所定値 K_{LC} より大きいか否かを判定する。 $C \leq K_{LC}$ のときには、リターンする。この場合、フラグLCFBがセットされたままでリターンされる。 $C > K_{LC}$ のときは、#3530で次式により相関演算を行う。

$$M(j) = \sum_{i=1}^{20} |b_{i+k} - b'_{i+j-1}|$$

#3540では、相関演算値 $M(j)$ の最小値 $MIN(M(j))$ を求める。この最小値 $MIN(M(j))$ 及びそのときのシフト数 j は、1ピッチ単位で得られる粗いものであるから、これをより細かくするべく、#3550で補間演算を行う。補間して得られた相関演算値の最小値を YM とし、そのときの補間したシフト量を Δd とする。#3560では、補間して得られた相関演算値の最小値 YM

1ブロック)のずれシフト数を示す変数 $\Delta d1$ として、#3540で求めたシフト数 j から合焦位置6を減じた値を代入する(#2382)。また、相関演算を行ったブロック(第1ブロック)での合焦からのずれ量 $\Delta d1$ を得るために、#3550の補間演算で求めたシフト数 Δd から第1ブロックにおける合焦位置でのシフト数 $j=6$ を引き、これを $\Delta d1$ とする(#2384)。なお、#2380でフラグLCFBがリセットされていないときには、第1ブロックが焦点検出不能であったということであるから、#2382、#2384をスキップして#2386に進む。#2386から第2ブロックの相関演算に移行する。

第2ブロックの相関演算を第27図に示し説明する。変数 B が $B=3$ のとき#2390へ、 $B=4$ のとき#2410へ、 $B=5$ のとき#2430へ、 $B=6$ のとき#2450へ、 $B=7$ のとき#2470へ、それ以外のとき#2505へ進む。変数 B が3のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から ± 4 ピッチとする。変数 B が6のときは、

シフト範囲を合焦位置から±4ピッチとする。上述の第1ブロックでは合焦位置のシフト数が $j=6$ であったが、この第2ブロックでは合焦位置のシフト数が $j=16$ であるので、 $B=3$ のときには現在の焦点位置($16+\Delta n$)に、 $B=6$ のときには合焦位置16に夫々±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(12\sim 20)$ と設定する(#2400、#2460)。変数 B が4のときは、シフト範囲を現在の焦点位置から±2ピッチとするので、現在の焦点位置($16+\Delta n$)に±2ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(14\sim 18)$ と設定する(#2420)。変数 B が5のときは、#2435で後ピンであるかを判定する。後ピンであると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ後ピン(+2)から合焦位置16の2ピッチ前ピン(-2)までとするので、シフト数 j の範囲は $14\sim(\Delta n+16)$ と設定する(#2440)。後ピンでないと判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置の2ピッチ前ピン(-2)から合焦位置16の2ピッチ後ピン

(+2)までとするので、シフト数 j の範囲は $(\Delta n+14)\sim 18$ と設定する(#2445)。変数 B が7のときは、前回採用されたアイランドが第1アイランドであるかを判定するべく、#2480で変数 $AFIS=1$ であるかを判定する。#2480で $AFIS=1$ であると判定されたときには、シフト範囲を現在の焦点位置から±4ピッチとするので、現在の焦点位置($16+\Delta n$)に±4ピッチを加えて、シフト数 j の範囲を $\Delta n+(12\sim 20)$ と設定する(#2490)。#2480で $AFIS=1$ でないと判定されたときには、シフト数の制限が無いとして、シフト数 j の範囲を $1\sim 21$ と設定する(#2500)。その他の場合には、既に設定済みで変更が無いので新たに設定しない。

#2400、#2420、#2440、#2445、#2460、#2490、#2500、#2505のいずれかから#2510へ進んで、ローコントラスト判定レベル K_{LC} を所定値 K_{LCi} に設定する。#2520では信頼性判定レベル $K_{YN/c}$

を所定値 $K_{YN/o}$ に設定する。つまり、第2ブロックのデータ数は第1ブロックと同じであるので、判定基準も第1ブロックと同一とする。ただし、第2ブロックにおいて、相関を取るための基準部の開始番号 k については、第1ブロックとは異なり、#2525で $k=10$ とする。#2527では焦点検出不能判定及び相関演算を行う。このサブルーチンは、上述の#2370でコールされたサブルーチンと同じであるが、第2ブロックではシフト数 j の範囲や開始番号 k が第1ブロックとは異なるので、演算結果は#2370とは異なる。サブルーチンからリターンした後、#2530でフラグ $LCFB$ がリセットされているかを判定する。#2530でフラグ $LCFB$ がリセットされているときには、第2ブロックが焦点検出不能ではないとして、#2535で最大相関を示す補間演算前のずれシフト数 j から合焦位置16を減じた値を変数 $\Delta d2$ に代入する。#2540では、補間演算後のシフト量 Δd から合焦位置のシフト数 $j=16$ を引いて、第2ブロックの焦点ず

れ量 $\Delta d2=\Delta d-16$ を算出する。#2530でフラグ $LCFB$ がリセットされていないと判定されたときには、第2ブロックが焦点検出不能であると判断し、#2535と#2540のステップをスキップして、#2545に進む。

#2545では、フラグ $LCF1$ がリセットされているかを判定する。#2545でフラグ $LCF1$ がリセットされていないときは、第1アイランドが焦点検出不能であるとして、#2550から第3アイランドの相関演算に移行する。#2545でフラグ $LCF1$ がリセットされているときには、第1又は第2ブロックのうち1つでも焦点検出可能なブロックが存在するということであるから、#2547で第1アイランドの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d11$ を決定するサブルーチンをコールする。

このサブルーチンを第28図に示し説明する。#3400では、第1及び第2ブロックにおける焦点ずれ量 $\Delta d1$ 、 $\Delta d2$ の中の最大値を検出する。これは最も後ピン側、つまり最もカメラに近い被

写体を検出している。

最大値が $\Delta d1$ のときは、#3405から#3410に進んで、第1ブロックのシフト数 $\Delta s1$ を第1アイランドでのシフト数 $\Delta s11$ として設定する。さらに、#3420で第1ブロックでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d1$ を、第1アイランドでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d11$ として設定しリターンする。

最大値が $\Delta d2$ のときは、#3405から#3430に進んで、第2ブロックのシフト数 $\Delta s2$ を第1アイランドでのシフト数 $\Delta s11$ として設定する。さらに、#3440で第2ブロックでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d2$ を、第1アイランドでの合焦位置からの焦点ずれ量 $\Delta d11$ として設定しリターンする。

このサブルーチンからリターンした後、#2550から第3アイランドの相関演算に移行する。

第3アイランドの相関演算を第29図乃至第32図に示す。第3アイランドは第1アイランドと左右対称に構成されており、データ数が同じであ

よって、以上の相違点を示すに止どめ、第1アイランドの相関演算に関する説明を第3アイランドの相関演算に関する説明に援用し、各アイランドでの相関演算と焦点検出不能判定の処理に関する説明を終える。

第11図の#350における相関演算を終えると、#360のローコン判定を行う。これを第33図に示し説明する。#4000では、アルゴリズムが $AR=6$ (補助光モード成いはスポットAF)であるか否かを判定する。#4000で $AR=6$ ではないときには、#4010で $AR=5$ (特定アイランドアルゴリズム)であるか否かを判定する。#4010で $AR=5$ であるときには、その特定アイランドが第1アイランドであるか否かを判定するべく、#4020で変数 $AFIS=1$ であるか否かを判定する。#4020で変数 $AFIS=1$ であるときには、特定アイランドが第1アイランドであると判定し、この第1アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#4030でフラグ $LCF1$ がセットされているか

るので、処理内容も基本的には同じである。ただし、第1ブロックに代えて第9ブロック、第2ブロックに代えて第10ブロック、 $\Delta s1$ に代えて $\Delta s9$ 、 $\Delta d1$ に代えて $\Delta d9$ 、 $\Delta s2$ に代えて $\Delta s10$ 、 $\Delta d2$ に代えて $\Delta d10$ 、 $\Delta s11$ に代えて $\Delta s13$ 、 $\Delta d11$ に代えて $\Delta d13$ 、フラグ $LCF1$ に代えてフラグ $LCF3$ を用いること、 $AFIS=1$ の判定に代えて $AFIS=3$ の判定を行うことが異なる。また、#3610のコントラストの演算式と#3630の相関演算式が各々次のようになることが異なる。

$$C = \sum_{i=1}^{19} |c_{i+k} - c_{i+k+1}|$$

$$M(i) = \sum_{i=1}^{20} |c_{i+k} - c'_{i+j-1}|$$

さらに、#2570及び#2580で $B=2$ の場合にもシフト範囲に制限を設けない点が異なり、また、第3アイランドの処理が終了した後、他のアイランドの相関演算には進まずにリターンすることが異なる。

否かを判定する。#4030でフラグ $LCF1$ がセットされているときには、第1アイランドが焦点検出不能であると判定し、#4072に進む。#4030でフラグ $LCF1$ がセットされていないときには、特定アイランドアルゴリズムで使用される第1アイランドが焦点検出不能でない判定し、リターンする。#4020で変数 $AFIS=1$ でないときには、特定アイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、#4040で変数 $AFIS=2$ であるか否かを判定する。

#4040で変数 $AFIS=2$ であるときには、特定アイランドが第2アイランドであると判定し、この第2アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#4050でフラグ $LCF2$ がセットされているか否かを判定する。#4050でフラグ $LCF2$ がセットされているときには、第2アイランドが焦点検出不能であると判定し、#4072に進む。#4050でフラグ $LCF2$ がセットされていないときには、特定アイランドアルゴリズムで使用される第2アイランドが焦点

検出不能でないと判定し、リターンする。

#4040で変数AFIS=2でないときには、特定アイランドが第3アイランドであると判断されるので、この第3アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#4060でフラグLCF3がセットされているか否かを判定する。#4060でフラグLCF3がセットされているときには、第3アイランドが焦点検出不能であると判定し、#4072に進む。#4060でフラグLCF3がセットされていないときには、特定アイランドアルゴリズムで使用される第3アイランドが焦点検出不能でないと判定し、リターンする。

#4000でAR=6であるときには、補助光モード或いはスポットAFであると判定し、補助光モード或いはスポットAFで使用される第2アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#4070でフラグLCF2がセットされているか否かを判定する。#4070でフラグLCF2がセットされていないときには、補助光モ

ード或いはスポットAFで使用される第2アイランドは焦点検出不能でないと判定し、リターンする。#4070でフラグLCF2がセットされているときには、前回の焦点検出結果が焦点検出不能であったか否かを判定するべく、#4072でフラグLCFがセットされているか否かを判定する。#4072でフラグLCFがセットされていないときには、前回の焦点検出結果が焦点検出不能ではなかったと判定し、#4074でフラグLCFをリセットして、#4080に進む。#4072でフラグLCFがセットされているときには、前回の焦点検出結果が焦点検出不能であったと判定し、#4076でフラグLCFをセットして、#4080に進む。#4080では、今回の焦点検出結果が全アイランドで焦点検出不能であることを示すフラグLCFをセットし、リターンする。

#4010でAR=5(特定アイランドアルゴリズム)でないときには、各アイランドで焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#4090、

#4100、#4110でフラグLCF1、LCF2、LCF3がセットされているか否かを判定する。#4090でフラグLCF1がセットされていないときには、第1アイランドが焦点検出不能でないと判定し、リターンする。#4100でフラグLCF2がセットされていないときには、第2アイランドが焦点検出不能でないと判定し、リターンする。#4110でフラグLCF3がセットされていないときには、第3アイランドが焦点検出不能でないと判定し、リターンする。#4090~4110でフラグLCF1~LCF3がいずれもセットされているときには、第1~第3アイランドがすべて焦点検出不能であると判定し、#4072に進む。

第11図において、ローコン判定(#360)のサブルーチンからリターンすると、焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#370でフラグLCFがセットされているか否かを判定する。#370でフラグLCFがセットされていないときには、焦点検出不能でないと判定し、#380で

アルゴリズムを決定し、そのアルゴリズムに基づいてデフォーカス量を決定する。その後、#390に進み、ワンショットAFモードとコンティニュアスAFモードの自動選択を行い、リターンする。通常は、合焦した後、AF動作を行わないワンショットAFモードを優先しながら、被写体が動体のときにのみ、これを検出して、被写体に追従する追従モード(コンティニュアスAFモードも含む)への切替を行っているものである。なお、#370で焦点検出不能(LCF=1)と判定されたときにも、この#390の処理に入るが、追従モードでないときは、焦点検出不能のときの制御を行うものであり、この制御も#390の処理の中に含まれている。

第34図以下にアルゴリズム決定及びデフォーカス量決定のサブルーチンを示し説明する。#4200では最もカメラに近い被写体の撮影倍率 β_m を算出する。まず、一般的な撮影倍率 β の求め方について説明する。

一般的な撮影倍率 β の求め方

レンズの無限遠位置から現在位置までの繰り出し量を DF_0 、現在位置での撮影距離を d 、レンズの焦点距離を f とすると、近似的に、

$$d = f^2 / DF_0$$

と表すことができる。ここで、レンズが最端の位置に繰り込んだ状態から現在位置まで繰り出した状態をモニターしているパルスカウンタの値(N)と、繰り出し量(DF_0)とは一般に比例関係であり、

$$N = K_{LR} \times DF_0 \quad (K_{LR} \text{は定数})$$

これより、レンズの現在位置での撮影距離は、

$$d = f^2 K_{LR} / N$$

となり、上式の両辺について対数をとれば、

$$\log_2 d = \log_2 f^2 K_{LR} - \log_2 N$$

$$\log_2 d^2 = D_{v\infty} - 2 \log_2 N$$

(ここで、 $D_{v\infty} = 2 \log_2 f^2 K_{LR}$ とする。)

となる。撮影距離をアベックス系で、 $D_v = \log_2 d^2$ とすれば、

$$D_v = D_{v\infty} - 2 \log_2 N \quad \dots (*)$$

となる。

れば、 $(12 + 10/16)$ とし、この値を $\log_2 N$ とする。そして、この値を2倍して、 $2 \log_2 N$ を求める。上記の例では、 $(9 + 7/16)$ を2倍して $(18 + 7/8)$ 、 $(12 + 10/16)$ を2倍して $(24 + 10/8) = (25 + 2/8)$ となる。そして、(*)式の $D_v = D_{v\infty} - 2 \log_2 N$ に基づいて D_v を求めれば良い。このとき、 D_v の値において少し誤差 $(0.1 D_v)$ が出るが、無視できる値である。次に、 $D_{v\infty}$ の値であるが、これはレンズ繰り出しのパルス数 N が2、すなわちビット b_1 に1が立ったときに、レンズの焦点の合っている距離に対応した D_v 値に2を加えた値とすれば良い。

以上のようにして求めた撮影距離 D_v の値は、現在のレンズ位置に対する撮影距離(d)に関する情報である。現在のレンズ位置に対して、あるデフォーカス量(DF)を持った被写体までの距離(x)は、現在のレンズ位置を示すカウンタの値を N とし、レンズの駆動量を示す $\Delta N = K_{LR} \times DF$ を求めて、 $N = N + \Delta N$ として、上式に当てはめれば良く、レンズの被写体位置での撮影距離(被写体

今、カメラの演算は、アベックス系で行われており、(*)式において $D_{v\infty}$ をレンズ固有の情報として、アベックス系で得て、レンズ繰り出しのパルス数 N をアベックス系に変換して演算すれば、撮影距離 D_v がアベックス系で求まることになる。

この繰り出し量 N をアベックス系に変換する方法を以下に示す。まず、 $\log_2 N = D_{vN}/2$ を求める。この式から分かるように、 $N = 1$ のとき即ち1パルス分だけ繰り出したとき、 $D_{vN}/2 = 0$ となり、(*)式より、このときの距離 D_v は $D_{v\infty}$ となる。

レンズ繰り出しのパルス数 N が2以上の場合、上記カウンタの最大ビットから数えて、1が立っているビット b_N の桁数 N を整数値 N として、それより下位の4桁をそれぞれ $1/2$ 、 $1/4$ 、 $1/8$ 、 $1/16$ の重みを持った小数部とし、それより下位の桁を無視する。例えば、 $\dots b_4 b_3 b_2 b_1 \dots = \dots 10111 \dots$ (b_4 以上のビットは0)とすれば、 $(9 + 7/16)$ とし、また、 $\dots b_4 b_3 b_2 b_1 \dots = \dots 11010 \dots$ (b_4 以上のビットは0)とす

距離)は、

$$x = f^2 K_{LR} / (N + \Delta N)$$

となり、上式の両辺について対数をとれば、

$$\log_2 x = \log_2 f^2 K_{LR} - \log_2 (N + \Delta N)$$

$$D_v = D_{v\infty} - 2 \log_2 (N + \Delta N)$$

ただし、

$$D_v = \log_2 x^2, \quad D_{v\infty} = 2 \log_2 f^2 K_{LR}$$

被写体位置での撮影倍率は、 $\beta = f/x$ であり、

$$\log_2 \beta = \log_2 f - \log_2 x$$

$$2 \log_2 \beta = 2 \log_2 f - D_v$$

となる。したがって、焦点距離データとしては、アベックス系の $2 \log_2 f$ で記憶しておけば良い。

最近被写体の撮影倍率 β_N の求め方

次に、カメラに最も近い被写体の撮影倍率 β_N を求める方法を第35図に示し説明する。#4500では、各アイランドの合焦位置からのずれ量 $\Delta d11 \sim \Delta d13$ の中から最大値を求める。最大値が $\Delta d11$ のときには、#4501から#4502に進んで、最大ずれ量 $\Delta dmax$ に $\Delta d11$ を代入し、#4504でシフト数 Δn に第1アイラン

ドのシフト数 $\Delta n11$ を代入し、#4514に進む。最大値が $\Delta d12$ のときには、#4501から#4506に進んで、最大ずれ量 Δd_{max} に $\Delta d12$ を代入し、#4508でシフト数 Δn に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入し、#4514に進む。最大値が $\Delta d13$ のときには、#4501から#4510に進んで、最大ずれ量 Δd_{max} に $\Delta d13$ を代入し、#4512でシフト数 Δn に第3アイランドのシフト数 $\Delta n13$ を代入し、#4514に進む。

#4514では、最大ずれ量 Δd_{max} に1ピッチ当たりのデフォーカス量 SA を掛けて、デフォーカス量 DF を算出する。このデフォーカス量 DF を利用して、#4516のサブルーチンで撮影倍率 β を求め、求めた撮影倍率 β を#4518で最近被写体の最近倍率 β_n に代入して、リターンする。

第36図に撮影倍率算出用のサブルーチンを示し説明する。このサブルーチンは、デフォーカス量 DF を引数として撮影倍率 β を算出した後、リ

ターンするものである。まず、#4520ではデフォーカス量 DF にレンズ駆動量変換係数 K_{Lp} を掛けて、レンズ駆動量 $N1$ (AFモータの回転数)を算出する。#4530では、現在のレンズ繰り出し量 $N2$ に上記レンズ駆動量 $N1$ を加算して、合焦位置のレンズ繰り出し量 $N3$ を算出する。#4540では、上記レンズ繰り出し量 $N3$ をアベックス系に変換して、 $Dv' = 2 \log_e N3$ とする。#4550では、レンズ固有の情報 Dv_{∞} との差分として、撮影距離 $Dv = Dv_{\infty} - Dv'$ を求める。#4560では、アベックス系の焦点距離 f からアベックス系の撮影距離 Dv を引いて、アベックス系の撮影倍率 β を求め、リターンする。

このように、撮影倍率 β はレンズ繰り出し量から求めることができるが、他の方法として、距離検出手段から撮影距離 x を求めて、焦点距離 f との比率から、 $\beta = f/x$ (非アベックス系)として算出しても良い。

第34図のフローに戻り、#4210では焦点検出不能であることを示すフラグ LCF をリセッ

トする。#4220ではローコンサーチを示すフラグ $LCSF$ をリセットする。

次に、アルゴリズム選択のための変数が、 $AR = 1$ のときは#4230へ、 $AR = 2$ のときは#4260へ、 $AR = 3$ のときは#4280へ、 $AR = 4$ のときは#4300へ、 $AR = 5$ のときは#4330へそれぞれ進み、 $AR = 6$ のときはデフォーカス量 Δd に第2アイランドのデフォーカス量 $\Delta d12$ を入れて#4345へ進む。

まず、変数 AR が1のときは、#4240でパターン認識アルゴリズムを実行する。これを第37図に示し説明する。#4600では、パターン認識アルゴリズムを通過したことを示すフラグ $PAPF$ をセットする。#4610ではマニュアルフォーカスモード($FA: Focus Aid$)であるかをスイッチ $S_{Ap/n}$ により判定する。#4610でマニュアルフォーカスモードであれば、このモードで優先される第2アイランドが焦点検出不能か否かをフラグ $LCF2$ により判定する。#4620でフラグ $LCF2$ がセットされていないと

きには、第2アイランドが焦点検出不能ではないと判定し、#4630で合焦判定用の焦点ずれ量 Δd に第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を代入してリターンする。これは手動で焦点調節を行うときには、被写体を画面中央(第2アイランド)に持ってくる人が多いからである。その理由として、従来から画面中央に設けられたスプリットプリズムの像を見てピント合わせを行っていることが多いからである。#4620でフラグ $LCF2$ がセットされているときには、第2アイランドが焦点検出不能であると判定し、#4640で第1アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d11$ と第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$ を比較する。#4640で $\Delta d11 < \Delta d13$ であるときには、第3アイランドの被写体の方がカメラに近いと判定し、合焦判定用の焦点ずれ量 Δd に第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$ を代入してリターンする。#4640で $\Delta d11 \geq \Delta d13$ であるときには、第1アイランドの被写体の方がカメラに近いと判定し、合焦判定用の焦点ずれ量 Δd に第1アイランドの

焦点ずれ量 $\Delta d11$ を代入してリターンする。

#4610でマニュアルフォーカスモードでないときには、オートフォーカスモードであると判定し、#4670に移行して交換レンズの焦点距離 f が35mm未満であるか否かを判定する。#4670で焦点距離 f が35mm未満であるときには、広角レンズが装着されていると判定し、レンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd としてカメラに最も近い被写体の焦点ずれ量 Δd_{max} を採用し、リターンする。これは、広角レンズを使用する場合には、風景写真や風景を背景とした記念写真を撮る場合が多いと考えられ、このような場合にはカメラに最も近い被写体が主被写体であることが多いからである。

#4670で焦点距離 f が35mm以上であるときには、#4690で第2アイランドが焦点検出不能であるか否かをフラグLCF2により判定する。#4690でフラグLCF2がセットされているときには、第2アイランドが焦点検出不能であると判断され、この場合には、パターン認識を行うことができないので、とりあえずカメラに最

も近い被写体にピントを合わせるべく#4680に進む。

#4690でフラグLCF2がセットされていないときには、第2アイランドが焦点検出可能であると判断され、小さい方の撮影倍率の判定基準 β_L を算出する。これを第38図に示し説明する。#4850では交換レンズから読み取った焦点距離 f に応じた撮影倍率 $(1/\beta_1)$ の分母の値 β_1 をROMテーブルから読み出す。#4860では、この β_1 に $\Delta\beta$ を加えて、 β_L' を求める。 $\Delta\beta$ については後述する。#4870では β_L' の逆数を求めて、上述の判定基準 β_L を演算してリターンする。

ここで、小さい方の撮影倍率の判定基準 β_L を交換レンズの焦点距離 f により変化させている理由を説明する。判定基準 β_L は焦点距離 f が小さいほど大きくしている。そして、この判定基準 β_L よりも撮影倍率が小さいと、最近被写体のアイランドを用いるようにしている。焦点距離 f が短いほど被写界深度が深くなり、決めた撮影倍率(例

えば、 $f=35\text{mm}$ 、 $\beta=1/50$)での最近の被写体が存在するアイランドで焦点調節を行っても、背景までピントの合う確率が高くなる。逆に焦点距離 f が大きいほど、被写界深度が浅くなり、上記と同一の撮影倍率で最近の被写体に焦点調節を行うと、ピントの合う範囲は小さく、最近の被写体にピントを合わせることは良くなかった。このことは実写により確認している。したがって、この被写界深度を考慮に入れて、焦点距離が長くなるほど判定基準 β_L を小さくして、焦点距離が短い場合よりも最近の被写体のアイランドを選択するアルゴリズムを用いる確率を少なくしている。

第1表

$f(\text{mm})$	β_1	β_L'
35	50	65 \Rightarrow 90
50	55	70 \Rightarrow 95
100	70	85 \Rightarrow 110
200	90	105 \Rightarrow 130
300	100	115 \Rightarrow 140

なお、#4850で用いるROMテーブルの一例を示せば、第1表のようになる。

第37図に戻り、次のステップ#4710から撮影倍率に応じて選択するアイランドを決定する制御を行う。本発明では、使用する撮影倍率を3つのアイランドの中で最もカメラに近い被写体を検出したアイランドの焦点検出結果を用いて決定している。そして、その撮影倍率 β_n が大きいときには、第2アイランドでの焦点検出結果を用いて焦点調節を行っている。これは、撮影倍率 β_n が大きいときは、被写体が大きいと考えられ、撮影倍率を求めたアイランドがどこであっても第2アイランドを必ず含むと考えられるからである。撮影倍率 β_n が中ぐらいのとき、基本的な考え方は上述と同じである。ただ、第2アイランドが最もカメラから遠いときは、中抜け等が考えられ、このときは被写体が選定しにくいので、距離分布の中央のデフォーカス量を持つアイランドを用いている。第2アイランド以外のアイランドのうち、1つが焦点検出不能であるときには、カメラに最

も近い被写体が存在するアイランドを用いる。撮影倍率 β_H が小さいとき、このときは、風景或いは風景を含む人物写真ということで、カメラに最も近いアイランドを用いている。

以下、これをフローチャートを用いて説明する。#4710では、撮影倍率 β_H が大きい方の判定基準 β_H よりも大きいかな否かを判定する。#4710で $\beta_H > \beta_H$ であるときには、#4800で大きい方の判定基準 β_H を $1/50$ にしてヒステリシスを付ける。これは撮影倍率によるアルゴリズムの切換頻度を少なくし、焦点検出毎の焦点ずれ量の変化を少なくして安定した焦点検出動作を得るためである。 $\beta_H > \beta_H$ であるとき、被写体は比較的大きく、第2アイランドのみで十分であると判断されるので、#4810でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を代入し、#4815でシフト数 Δn に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入してリターンする。

#4710で $\beta_H \leq \beta_H$ であるときには、#47

れ量 $\Delta d2, \Delta d3$ を比較し、 $\Delta d2 \geq \Delta d3$ であれば#4920へ、 $\Delta d2 < \Delta d3$ であれば#4940へ進む。#4930では、第2アイランドと第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d2, \Delta d3$ を比較し、 $\Delta d2 < \Delta d3$ であれば#4920へ、 $\Delta d2 \geq \Delta d3$ であれば#4940へ進む。#4920では、被写体が単調分布であることを示す単調フラグMTFをリセットしてリターンする。また、#4940では、被写体が単調分布であることを示す単調フラグMTFをセットしてリターンする。

つまり、#4900、#4910、#4930で第1～第3アイランドの各焦点ずれ量 $\Delta d1 \sim \Delta d3$ を比較し、その結果に応じて単調フラグを#4920又は#4940でリセット又はセットしており、 $\Delta d1 \geq \Delta d2 \geq \Delta d3$ の場合には、#4900、#4930、#4940と進んで単調フラグMTFをセットし、 $\Delta d1 < \Delta d2 < \Delta d3$ の場合には、#4900、#4910、#4940と進んで単調フラグMTFをセットする。また、 $\Delta d1 \geq \Delta d2, \Delta d2 < \Delta d3$ の場合には、#49

20で判定基準 β_H を $1/40$ とし、#4730で $\beta_H \geq \beta_H \geq \beta_L$ であるかな否かを判定する。#4730で $\beta_H < \beta_L$ であるときには、上述と同様に β_L にもヒステリシスを付けるべく、#4740で $\Delta \beta = 40$ としており、この $\Delta \beta$ の値を変えることにより、ヒステリシスを付けている。#4750ではレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に最大の焦点ずれ量 Δd_{max} を代入する。これは、 $\beta_H < \beta_L$ であるときには、風景写真や風景を背景にした記念写真が多く、主被写体がカメラに最も近いところに存在する確率が高いと考えられるからである。

#4730で $\beta_H \geq \beta_H \geq \beta_L$ であるときには、#4760で $\Delta \beta = 15$ として元の値に戻す。#4770では被写体の分布が単調分布しているかな否かを判定する。このサブルーチンを第39図に示し説明する。#4900では第1アイランドと第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d1, \Delta d2$ を比較し、 $\Delta d1 < \Delta d2$ であれば#4910へ、 $\Delta d1 \geq \Delta d2$ であれば#4930へ進む。#4910では、第2アイランドと第3アイランドの焦点ず

れ量 $\Delta d2, \Delta d3$ を比較し、 $\Delta d2 \geq \Delta d3$ であれば#4920へ、 $\Delta d2 < \Delta d3$ であれば#4940へ進む。#4930では、第2アイランドと第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d2, \Delta d3$ を比較し、 $\Delta d2 < \Delta d3$ であれば#4920へ、 $\Delta d2 \geq \Delta d3$ であれば#4940へ進む。#4920では、被写体が単調分布であることを示す単調フラグMTFをリセットしてリターンする。また、#4940では、被写体が単調分布であることを示す単調フラグMTFをセットしてリターンする。

第37図のフローに戻り、#4780で単調フラグMTFがセットされているかな否かを判定する。#4780で単調フラグMTFがセットされているときには、第2アイランドが距離分布の中央であるから、#4785でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を代入し、#4787でシフト数 Δn に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入してリターンする。#4780で単調フラグMTFがセットされていないときには、#4790で距離分布の中央のアイランドを検出し、そのアイランドの焦点ずれ量及びシフト数をレンズ駆動用の焦点ずれ量及びシフト数としてリターンする。この距離分布の中央検出のためのサブルーチンを第40図に示し説明する。

#4950では第1アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、フラグLCF1を判定する。#4950でフラグLCF1がセットされていれば#4960で、セットされていないければ#4990で、それぞれ第3アイランドが焦点検出不能であるか否かを判定するべく、フラグLCF3を判定する。

#4950でフラグLCF1がセットされており、#4960でフラグLCF3もセットされているときは、第1及び第3アイランドが共に焦点検出不能であると判定され、#4970でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を代入し、#4975でシフト数 Δn に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入してリターンする。

#4950でフラグLCF1がセットされており、#4960でフラグLCF3がセットされていないときは、第1アイランドは焦点検出不能であるが、第3アイランドは焦点検出不能ではないと判定され、#4980で第2アイランドの焦点

ずれ量 $\Delta d12$ と第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$ のうちでの最大値 Δd_{max} をレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に代入する。これは、第2アイランドと第3アイランドのうち、カメラに近い方の被写体が存在するアイランドを選択することになる。

#4950でフラグLCF1がセットされておらず、#4990でフラグLCF3もセットされていないときは、第1及び第3アイランドは共に焦点検出不能でないと判定され、#5000で第1～第3アイランドの各焦点ずれ量 $\Delta d11$ 、 $\Delta d12$ 、 $\Delta d13$ のうちでの中間値 Δda を検出する。中間値 Δda が $\Delta d11$ であれば、#5010から#5011へ進み、#5011でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第1アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d11$ を代入し、#5012でシフト数 Δn に第1アイランドのシフト数 $\Delta n11$ を代入してリターンする。中間値 Δda が $\Delta d12$ であれば、#5010から#5013へ進み、#5013でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を代入し、#5014でシフト数

Δn に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入してリターンする。中間値 Δda が $\Delta d13$ であれば、#5010から#5015へ進み、#5015でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$ を代入し、#5016でシフト数 Δn に第3アイランドのシフト数 $\Delta n13$ を代入してリターンする。

#4950でフラグLCF1がセットされておらず、#4990でフラグLCF3がセットされているときは、第1アイランドは焦点検出不能でないが、第3アイランドは焦点検出不能であると判定され、#5020で第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ と第1アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d11$ のうちでの最大値 Δd_{max} をレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に代入する。これは、第2アイランドと第1アイランドのうち、カメラに近い方の被写体が存在するアイランドを選択することになる。

なお、1つの変形例として、上述の#4980のステップにおいて、第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ と第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$

の差が、焦点深度で決まる所定値以下であるときには、両アイランドの被写体に合焦するように、両アイランドの焦点ずれ量の平均値 $(\Delta d12 + \Delta d13)/2$ をレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に代入し、所定値よりも大きいときには、大きい方の焦点ずれ量 Δd_{max} をレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に代入するように構成しても良い。#5020のステップについても、第3アイランドを第1アイランドと読み替え、 $\Delta d13$ を $\Delta d11$ と読み替えば、#4980のステップと同様の変形が可能である。

以上でパターン認識アルゴリズムを終えると、第34図のフローに戻り、#4245で焦点検出不能なアイランドがあったか否かを判定する。そのためのサブルーチンを第41図に示し説明する。#5030～#5040では第1～第3アイランドにおいて焦点検出不能であったか否かをフラグLCF1～LCF3により判定している。すべてのフラグLCF1～LCF3がリセットされていれば、#5030、#5035、#5040、#

5045と進み、すべてのアイランドが焦点検出可能であることを示すフラグNLCFをセットしてリターンする。フラグLCF1~LCF3のうち、いずれか1つでもセットされていれば、#5030、#5035、#5040のいずれかから#5050へ進み、前記フラグNLCFをリセットしてリターンする。

第34図のフローに戻り、 $AR=2$ (最小デフォーカスアルゴリズム)のときには、#4260から#4270に進み、オフセット量を $\Delta DF_R=100\mu m$ とする。 $AR=3$ のときには、#4280から#4290に進み、オフセット量を $\Delta DF_R=50\mu m$ とする。 $AR=4$ のときには、#4300から#4310に進み、オフセット量を $\Delta DF_R=0$ とする。#4270、#4290、#4310から#4320に進み、最小デフォーカス量アルゴリズムを実行し、デフォーカス量決定している。

これを第42図に示し説明する。#5100では、オフセット量 DF_R を1ピッチ当たりのデフォー

カス量 Δd に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入してリターンする。最小値が $\Delta d13'$ であるときには、第3アイランドのデフォーカス量が最小デフォーカス量であると判定され、#5145から#5170に進んで、レンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$ を代入し、#5180でシフト数 Δn に第3アイランドのシフト数 $\Delta n13$ を代入してリターンする。

第34図のフローに戻り、 $AR=5$ (特定アイランドアルゴリズム)のときには、#4330から#4340に進み、特定アイランドアルゴリズムを実行する。このアルゴリズムを第43図に示し説明する。

#5200では特定アイランドが第1アイランドであるか否かを判定するべく、変数AFISが1であるか否かを判定する。#5200でAFIS=1であれば、特定アイランドは第1アイランドであると判定され、#5210でレンズ駆動用のシフト数 Δn に第1アイランドのシフト数 $\Delta n1$ を代入し、#5220でレンズ駆動用の焦点ず

れ量 Δd に第1アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d11$ を代入し、#5230でAFIS=1でなければ、#5230に進む。

#5230では特定アイランドが第2アイランドであるか否かを判定するべく、変数AFISが2であるか否かを判定する。#5230でAFIS=2であれば、特定アイランドは第2アイランドであると判定され、#5240でレンズ駆動用のシフト数 Δn に第2アイランドのシフト数 $\Delta n12$ を代入し、#5250でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第2アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d12$ を代入してリターンする。

#5230でAFIS=2でなければ、特定アイランドは第3アイランドであると判定され、#5260でレンズ駆動用のシフト数 Δn に第3アイランドのシフト数 $\Delta n13$ を代入し、#5270でレンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に第3アイランドの焦点ずれ量 $\Delta d13$ を代入してリターンする。

第34図のフローに戻り、#4245、#43

20、#4340、#4343のいずれかから、#4345に進んで、レンズ駆動用の焦点ずれ量 Δd に1ピッチ当たりのデフォーカス量SAを掛けて、デフォーカス量 $DF = \Delta d \times SA$ を求める。#4350では、このデフォーカス量DFを引数として、撮影倍率算出用のサブルーチンをコールし、検出被写体のアイランドにおける撮影倍率を算出する。これは、第36図に示したサブルーチンをコールするだけなので、説明は省略する。これを終えると、リターンする。

次に、第11図の#390でコールされるワンショットAF/コンティニユアスAFの自動選択ルーチンのフローチャートを第44図に示し説明する。#5300では追従モードであるか否かを判定するべく、追従モードフラグTRCFがセットされているか否かを判定する。#5300で追従モードフラグがセットされているときには、#7500(第55図)に進む。#5300で追従モードフラグがセットされていないときには、#5330でコンティニユアスAFモードであるか否

かを判定するべく、フラグCNTFがセットされているか否かを判定する。コンティニユアスAFモードは、合焦後もデフォーカス量に応じてレンズを駆動するモードである。#5330でフラグCNTFがセットされているときには、コンティニユアスAFモードであると判定され、焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#5344でフラグLCFを判定する。#5344でフラグLCFがセットされているときには、焦点検出不能であると判断し、#5346でローコン制御、つまり焦点検出不能時の制御を行うサブルーチンをコールした後、リターンする。

このローコン制御のサブルーチンを第45図に示し説明する。このサブルーチンがコールされると、まず、マニュアルフォーカスモードであるか否かをスイッチSAF/Mにより判定する。#5500でマニュアルフォーカスモードであるときには、#5630でパターン認識アルゴリズムを一度通過したことを示すフラグPA1PFをリセットし、#5640で焦点検出不能表示(ローコン表示)を

行ってリターンする。#5500でマニュアルフォーカスモードでないときには、被写体が低輝度であるか否かを判定するべく、#5510で低輝度フラグLLFがセットされているか否かを判定する。#5510で低輝度フラグLLFがセットされているときには、補助光モードであるか否かを判定するべく、#5520で補助光フラグILMFがセットされているか否かを判定する。#5520で補助光フラグILMFがセットされていれば、補助光モードであると判断される。この場合、補助光モードでありながら焦点検出不能であったということであるから、補助光を発光しても無駄である。そこで、補助光発光を禁止するべく、#5620で補助光禁止フラグNLFをセットして、マニュアルフォーカスモードの場合と同様に、#5630へ進む。#5520で補助光フラグILMFがセットされていないときには、補助光モードではないと判定され、補助光モードでの焦点検出を行うべく補助光フラグILMFをセットして、リターンする。

#5510で低輝度フラグLLFがセットされていないときには、焦点検出不能であるのは低輝度だからではないと判定され、#5520でレンズ駆動中であるか否かを判定する。#5520でレンズ駆動中であるときには、前回の焦点検出で得られたデフォーカス量に基づいてレンズ駆動を行うべくリターンする。#5520でレンズ駆動中ではないときには、焦点検出可能なレンズ位置を探すローコンスキャン動作を行うべく、#5530でローコンスキャンフラグLCSPをセットして#5550に進む。#5550では前回のスキャン方向が繰り出し方向であったか否かを判断するべく、フラグFWFがセットされているか否かを判定する。#5550でフラグFWFがセットされていないときに、以前はレンズ停止中であつたと判定され、#5570でレンズの最大繰り出し量 LN_{max} から現在のレンズ繰り出し位置N2を引いてレンズ駆動量LNを求め、#5580でレンズ速度を決定し、リターンする。#5550でフラグFWFがセットされているときには、前

四のスキヤン方向が繰り出し方向であったと判定され、#5590でレンズの最大可能繰り出し量及び方向を含めて、レンズ駆動量LNを($-LN_{max}$)とし、#5580でレンズ速度を決定し、リターンする。

#5580では、#5570又は#5590で求めたレンズ駆動量LNに応じてレンズの速度を決定する。このサブルーチンを第46図に示し説明する。まず、#5600では、レンズ駆動中を示すフラグLMVFをセットする。レンズ駆動を行うときは、一度はこのステップを通る。#5610では、レンズ駆動量の絶対値 $|LN|$ から所定値 $K_{\#}$ (>0)を引いて、レンズ駆動速度を決定するための変数CTを得る。ここで、所定値 $K_{\#}$ は残りレンズ駆動量に対してレンズ駆動速度を高速にするか否かを判定するための値である。#5620では、この変数CTをカウンタ割込に利用されるカウンタCNTに代入する。#5630では、上記変数CTが0以下か否かを判定する。#5630で、 $CT \leq 0$ であるときには、レ

ンズ駆動速度が高速モードであることを示すフラグV1Fを#5640でリセットし、#5650ではレンズ駆動速度を低速度V2($<V1$)に設定し、#5710に進む。#5630で $CT > 0$ であるときには、レンズ駆動速度が高速モードであることを示すフラグV1Fを#5680でセットし、フリーランであることを示すフラグFRNFを#5690でセットし、#5700でレンズ駆動速度を高速度V1($>V2$)に設定し、#5710に進む。

#5710では、レンズ駆動量LNが正か否かを判定する。#5710で $LN > 0$ であるときには、#5720で繰り出し方向にレンズを駆動し、#5725で繰り出し方向のレンズ駆動を示すフラグFWFをセットしてリターンする。#5710で $LN \leq 0$ であるときには、#5730で繰り込み方向にレンズを駆動し、#5735で繰り出し方向のレンズ駆動を示すフラグFWFをリセットしてリターンする。

次に、上述したカウンタ割込のサブルーチン

を第47図に示し説明する。このカウンタ割込のサブルーチンは、カウンタCNTの値が0になったときに実行される。なお、カウンタCNTはレンズが駆動されているときに、これをモニターするエンコーダENCから出力されるパルスがマイコンMCに供給される度にデクリメントされるようになっている。#5760では、カウンタ割込が発生したときに、レンズ駆動速度が低速であったか否かを判定するべく、フラグV1Fがリセットされているか否かを判定する。#5760でフラグV1Fがリセットされていないときには、カウンタ割込が発生したときに、レンズは高速で駆動されていたと判定され、レンズ駆動速度を低速に切り替えるべく、#5850でレンズ駆動速度を低速度V2($<V1$)に設定し、#5860でレンズ駆動速度が高速であることを示すフラグV1Fをリセットし、#5870でカウンタCNTに残り駆動量 $K_{\#}$ をセットして、割込が発生したステップへリターンする。

#5760でフラグV1Fがリセットされてい

るときには、カウンタ割込が発生したときにレンズ駆動速度は低速であったと判定され、上述の#5870でセットされた残り駆動量 $K_{\#}$ を駆動し終わったとして、#5765でレンズ駆動用のモータに一定時間T1のブレーキを掛けて、その後、#5770でモータへの通電をOFFにする。次に、#5780ではフリーランした後か否かを判定するべく、フラグFRNFがセットされているか否かを判定する。#5780でフラグFRNFがセットされているときには、フリーラン後のレンズ停止であると判定され、#5790でフラグFRNFをリセットすると共に、#5800でフリーラン後のレンズ停止直後であることを示すフラグFRN1Fをセットして、#5810へ進む。#5780でフラグFRNFがセットされていないときには、#5790と#5800をスキップして、#5810へ進む。

#5810ではレンズ駆動中であることを示すフラグLMVFをリセットする。次に、#5820では、ローコンスキヤン中であるか否かを判定

するべく、ローコンスキャンフラグLCSFがセットされているか否かを判定する。#5820でローコンスキャンフラグLCSFがセットされていないときには、リターンする。#5820でローコンスキャンフラグLCSFがセットされているときには、ローコンスキャン中であると判定され、レンズが停止する前はレンズが繰り出し方向の駆動でないか否かを判定するべく、#5830で繰り出し方向フラグFWFがリセットされているか否かを判定する。#5830で繰り出し方向フラグFWFがリセットされていないときには、繰り出し方向のローコンスキャンであったと判定され、リターンする。#5830で繰り出し方向フラグFWFがリセットされているときには、繰り込み方向のローコンスキャンであったと判定され、繰り出し方向及び繰り込み方向のローコンスキャンを行っても焦点検出できなかったと判断し、次回から焦点検出動作を禁止するべく、#5840でフォーカスロックフラグFLFをセットする。次に、#5845で焦点検出不能表示(ローコン表

示)を行って、リターンする。

第44図のフローに戻って、#5330でフラグCNTFがセットされていないときには、コンティニュアスAFモードでないかと判定され、#5340で動体判定中か否かを判定するべく、動体判定中フラグMV Fがセットされているか否かを判定する。#5340で動体判定中フラグMV Fがセットされていないときには、動体判定中ではないと判定され、焦点検出不能であるか否かを判定するべく、#5344でフラグLCFを判定する。#5340で動体判定中フラグMV Fがセットされているときには、#5350で変数N4を1つインクリメントして#6300(第51図)に進む。

#5344でフラグLCFがセットされていないときには、焦点検出不能ではないと判定され、#5360でレンズ駆動中か否かを判定するべく、フラグLMV Fがセットされているか否かを判定する。#5360でフラグLMV Fがセットされているときには、レンズ駆動中であると判定され、

#5490でレンズ駆動のサブルーチンをコールした後、リターンする。#5360でフラグLMV Fがセットされていないときには、レンズ駆動中ではないと判定され、#5370でデフォーカス量DFが合焦許容範囲を示す所定値 K_{LRF} 以下であるか否かを判定する。#5370で $DF \leq K_{LRF}$ であるときには、合焦であると判定され、#5380で合焦表示を行い、#5390で合焦したことを示すフラグAFEFをセットする。次に、#5400で補助光モードであるか否かを判定するべく、補助光フラグILMFがセットされているか否かを判定する。#5400で補助光フラグがセットされているときには、補助光モードILMFであると判定され、次の焦点検出動作も追従判定も共に行わないとして、#5410でフォーカスロックフラグFLFをセットして、リターンする。#5400で補助光フラグILMFがセットされていないときには、補助光モードではないと判定され、#5420、#5430で変数N4、N5をリセットし、#5434で動体判定中を示

すフラグMV Fをセットする。これにより、次回からは動体判定が行われる。次に、#5436では一度合焦したことを示すフラグAEPEFをセットし、#5437では動体判定中において焦点検出不能であることを示すフラグTLCFをセットし、#5438では動体判定モードへの初めての移行であることを示すフラグT1STFをセットし、リターンする。

#5370で $DF > K_{LRF}$ であるときには、合焦状態ではないと判定され、1回も合焦状態にならないで動体を判定する処理を行う。これは、被写体の移動速度が速く、通常の焦点検出だけでは合焦にならない場合を想定している。この場合の制御を以下のフローチャートに基づいて説明する。

#5440では、変数N6を1つインクリメントする。この変数N6は、このステップを通過した回数を示すことになる。#5442、#5446、#5447では、DF3にDF2を、DF2にDF1を、DF1にDFを夫々同順に代入することにより、最新の3回の焦点検出データDF3、

DF2、DF1を記憶する。#5448では、低輝度であるか否かを判定するべく、自動利得制御データAGCが8であるか否かを判定する。#5448でAGC=8であるときには、低輝度であると判定され、CCDからのデータにノイズが多くなり、焦点検出精度が悪くなること、及び積分時間が長いので、被写体の動きによる像の流れが無視できなくなり、これによる焦点検出精度の低下が生じることから、動体判定を行うことなく、#5485で変数N6を0として、#5490のレンズ駆動に移行する。

#5448でAGC=8でないときには、補助光モードであるか否かを判定するべく、#5450で補助光フラグILMFがセットされているか否かを判定する。#5450で補助光フラグILMFがセットされているときには、補助光モードであると判定され、上記と同じ理由により動体判定を行うことなく、#5485で変数N6を0として、#5490のレンズ駆動に移行する。#5450で補助光フラグILMFがセットされてい

(同一方向のデフォーカス量)であるか否かを判定する。#5480で最新の3回のデフォーカス量DF1、DF2、DF3が同符号ではないときには、追従不能であると判断し、#5485で変数N6を0として、#5490のレンズ駆動に移行する。この場合、追従モードへの突入判定を最初からやり直すことになる。#5480で最新の3回のデフォーカス量DF1、DF2、DF3が同符号であるときには、追従モードに突入し、#5486で追従補正を行ってデフォーカス量を求め直した後、#5490のレンズ駆動のサブルーチンを実行して、リターンする。つまり、被写体の移動速度が速く、同一方向に移動している場合には、3回の焦点検出結果で、直ぐに追従補正を行うべく、追従モードに突入するものである。なお、フリーランや低速でのレンズ駆動が長い場合には、4回以上の焦点検出がなされることもある。

第48図に追従補正のサブルーチンを示し説明する。#6000では、追従モードであることを示すフラグTRCFをセットする。#6010で

ないときには、補助光モードではないと判定され、#5460に進む。#5460では、デフォーカス量を求めたアイランドの撮影倍率 β が $1/20$ よりも大きいと否かを判定する。#5460で $\beta > 1/20$ であるときには、被写体の少しの動きが焦点面では大きな変化となって現れ、追従して行けないと判定され、動体判定を行うことなく、#5485で変数N6を0として、#5490のレンズ駆動に移行する。#5460で $\beta \leq 1/20$ であるときには、#5470で3回以上のレンズ駆動(#5490)があったか否か、つまり#5440を4回以上通ったか否かを判定するべく、変数N6の値が4以上であるか否かを判定する。#5470で $N6 < 4$ であるときには、レンズ駆動回数が3回未満であると判定され、被写体の速度を求めるのにはデータ不足であるとして、#5490のレンズ駆動に移行する。#5470で $N6 \geq 4$ であるときには、レンズ駆動回数が3回以上であると判定され、#5480で最新の3回のデフォーカス量DF1、DF2、DF3が同符号

は、フリータイマーTMの時間を読み取り、TM3として記憶する。#6020では、レンズ位置カウンタCTからレンズの繰り出し量を読み取り、CT3として記憶する。#6030では、動体判定中か否かを判定するべく、フラグMVVFがセットされているか否かを判定する。#6030で、フラグMVVFがセットされているときには、動体判定中であると判断され、#6040～#6060の処理(後述)に進む。#6030でフラグMVVFがセットされていないときには、動体判定中ではないと判断され、#6080で動体速度を検出する。

この動体速度検出の方法を第9図に、そのためのマイコンMCのフローチャートを第49図に示し説明する。第9図において、I₁は前回の積分時間であり、C₁は前回の焦点検出演算に要した時間、I₂は今回の積分時間、C₂は今回の焦点検出演算に要した時間、Eは前回の焦点検出演算終了から今回の積分開始の間に要した時間であり、露出演算等の時間を含む。TM1は積分開始時刻、

TM2は積分終了時刻、TM12は積分時間の中点、TM3は演算終了時刻である。また、Ovは動体の動きに応じたデフォーカス量、L₀はレンズ駆動量をデフォーカス量に換算したものである。ここで、動体の速度は、単位時間当たりのデフォーカス量の変化として表され、今回のデフォーカス量DFから前回のデフォーカス量LDFを引いて、これを前回から今回の焦点検出に要した時間ΔT(=TM12-TM12L)で割れば求まる。ただし、このときレンズが移動している場合には、これを考慮する必要がある。すなわち、このレンズの駆動量DF_{CT}と今回のデフォーカス量DFとの和から前回のデフォーカス量LDFを引いた量DF'を1回の焦点検出に要した時間で割れば良い。デフォーカス量LDF、DFを求めた時点は、演算終了時点であり、デフォーカス量が得られる積分中点(積分時間の中点)からは時間が経過しており、この間に動く量DF_{CT}を、得られたデフォーカス量DFに加えれば良い。

第49図を参照して、まず、#6150では1

の時間T₀を算出する。

$$T_0 = (TM3 - TM2) + (TM2 - TM1) / 2$$

#6100では、上記時間T₀の間に動く被写体のデフォーカス量ΔDFを次式により求める。

$$\Delta DF = V \times T_0$$

#6110では、得られたデフォーカス量DFに、被写体が動くことによるデフォーカス量ΔDFを加算して、

$$DF = DF + \Delta DF$$

を真のデフォーカス量としてリターンする。

次に、レンズ駆動のサブルーチンを第50図に示し説明する。#6210では、求めたデフォーカス量DFにレンズ駆動量変換係数K_{LR}を乗じてレンズ駆動量LNを得る。#6220では、積分時間の中点TM12から演算終了時点TM3までに駆動したレンズの駆動量(CT3-CT12)を上記レンズ駆動量LNから差し引いて、必要なレンズ駆動量LN=LN-(CT3-CT12)を得る。レンズが停止しているときには、CT3=CT12である。#6230では、レンズ速度決定

回の焦点検出に要する時間ΔTを次式により求める。

$$\Delta T = TM12 - TM12L$$

#6160では、このΔTの時間に動いたレンズの移動量ΔCTを次式により求める。

$$\Delta CT = CT12 - CT12L$$

#6170では、このレンズの移動量ΔCTを次式によりデフォーカス量DF_{CT}に変換する。

$$DF_{CT} = \Delta CT / K_{LR}$$

#6180では、今回のデフォーカス量DFにレンズ移動によるデフォーカス量DF_{CT}を加算し、前回のデフォーカス量LDFを減算したものを、時間ΔTで割って、次式により動体速度を算出する。

$$V = ((DF + DF_{CT}) - LDF) / \Delta T$$

#6190では、今回のデフォーカス量DFを前回のデフォーカス量LDFに代入して、リターンする。

第48図のフローに戻り、#6090では積分時間の中点TM12から演算終了時点TM3まで

のサブルーチンを実行し、リターンする。

第44図のフローに戻って、#5340でフラグMVFがセットされているときには、動体判定中であると判断され、#5350に進む。このときは、比較的遅い速度の被写体で、且つカメラに近付いてくる方向(後ピン)の被写体を検出し、補正するようにしている。速い速度の被写体では#5480から追従モードに入る。また、遠ざかって行く比較的遅い速度の被写体である場合には、焦点面での変化はさらに遅くなり、補正する必要がないと考える。また、これによりマイコンμCのステップ数の削減が可能となる。#5350では、1回の平均デフォーカス量(後述)を求めるのに実行した焦点検出の回数を示す変数を1つインクリメントして、#6300(第51図)に進む。

第51図の処理に移行して、#6300では、今回の焦点検出の結果が焦点検出不能であるか否かを判定するべく、ローコンフラグLCFがセットされているか否かを判定する。#6300でローコンフラグLCFがセットされていないときに

は、今回の焦点検出の結果が焦点検出不能ではないと判定され、#6310で動体判定中の焦点検出不能であることを示すフラグTLCFをリセットする。次に、#6320では、1回の平均デフォーカス量を得るための焦点検出が全て不能であったか否かを判定するべく、フラグDFNFがセットされているか否かを判定する。#6320でフラグDFNFがセットされているときには、過去の焦点検出の結果が全て焦点検出不能であったと判定され、4回分のデフォーカス量を示すDF4～DF1に今回のデフォーカス量DFを代入し、#6435に進む。#6320でフラグDFNFがセットされていないときには、平均デフォーカス量を得るために一度でも焦点検出が可能であったと判定され、#6340～#6370でDF4にDF3を、DF3にDF2を、DF2にDF1を、DF1にDFを夫々同順に代入することにより、最新の4回分のデフォーカス量を更新し、#6435に進む。

#6300でローコンフラグLCFがセットさ

ないと判定され、平均デフォーカス量を求めるために過去にデフォーカス量を得たか否かを判定するべく、#6410でフラグTLCFがリセットされているか否かを判定する。#6410でフラグTLCFがリセットされているときには、過去にデフォーカス量を得ていると判定され、#6420で前回のデフォーカス量DF1を今回のデフォーカス量DFとして#6340に進む。#6410でフラグTLCFがリセットされていないときには、過去にデフォーカス量を得ていないと判定され、#6430に進む。また、#6400でN4=1であるときには、1回目の焦点検出であると判定され、#6430に進む。#6430では、今までの焦点検出の結果が全て焦点検出不能であったことを示すフラグDFNFをセットして、#6435に進む。

#6435では、1回の焦点検出で得た速度を算出するサブルーチンを実行して、#6440に進む。このサブルーチンを第52図に示し説明する。#7100では、1回の焦点検出に要した時

間ΔTを次式により算出する。

$$\Delta T = TM12 - TM12L$$
 上式において、TM12は今回の積分時間の中点の時刻であり、TM12Lは前回の積分時間の中点の時刻である。#7105～#7130では、TM7にTM6を、TM6にTM5を、TM5にTM4を、TM4にΔTを夫々同順に代入し、上記時間ΔTを新しく1つ更新する。#7140では過去4回の焦点検出に要した時間の和TM47=(TM4+TM5+TM6+TM7)を求める。#7150、#7160、#7270、#7280では、TM474にTM473を、TM473にTM472を、TM472にTM471を、TM471にTM47を夫々同順に代入し、上記時間TM47を新しく1つ更新する。次に、平均デフォーカス量を得るための焦点検出が1回目であるか否かを判定するべく、#7282で変数N4が1であるか否かを判定する。#7282でN4=1でないときには、1回目の焦点検出ではないと判定され、今回のデフォーカス量DF1から前

間ΔTを次式により算出する。

$$\Delta T = TM12 - TM12L$$

回ΔTを次式により算出する。

$$\Delta T = TM12 - TM12L$$
 上式において、TM12は今回の積分時間の中点の時刻であり、TM12Lは前回の積分時間の中点の時刻である。#7105～#7130では、TM7にTM6を、TM6にTM5を、TM5にTM4を、TM4にΔTを夫々同順に代入し、上記時間ΔTを新しく1つ更新する。#7140では過去4回の焦点検出に要した時間の和TM47=(TM4+TM5+TM6+TM7)を求める。#7150、#7160、#7270、#7280では、TM474にTM473を、TM473にTM472を、TM472にTM471を、TM471にTM47を夫々同順に代入し、上記時間TM47を新しく1つ更新する。次に、平均デフォーカス量を得るための焦点検出が1回目であるか否かを判定するべく、#7282で変数N4が1であるか否かを判定する。#7282でN4=1でないときには、1回目の焦点検出ではないと判定され、今回のデフォーカス量DF1から前

回のデフォーカス量 $DF2$ を引いて、1回の焦点検出で生じたデフォーカス量 $DF1 = (DF1 - DF2)$ を求めて、#7290に進む。#7282で変数 $N4$ が1であるときには、#7284をスキップして#7290に進む。#7290では、次式により速度 V を求める。

$$V = DF1 / \Delta T$$

#7300では、平均デフォーカス量を得るための前回までの焦点検出の結果が全て焦点検出不能であったか否かを判定するべく、フラグ $DFNF$ がセットされているか否かを判定する。#7300でフラグ $DFNF$ がセットされているときには、全て焦点検出不能であったと判定され、#7310で速度 $V1 \sim V4$ に速度 V を代入し、#7320で上記フラグ $DFNF$ をリセットし、リターンする。#7300でフラグ $DFNF$ がセットされていないときには、焦点検出可能であったと判定され、#7330～#7360で、速度 $V4$ に速度 $V3$ を、速度 $V3$ に速度 $V2$ を、速度 $V2$ に速度 $V1$ を、速度 $V1$ に速度 V を、夫々同順に

セットし、このときのレンズの焦点距離 f を初回の動体判定時のレンズの焦点距離 f_0 とするべく、#6580で f_0 に f を代入し、#6610に進む。#6560でフラグ $T1STF$ がセットされていないときには、今回のレンズの焦点距離 f が初回の動体判定時のレンズの焦点距離 f_0 と等しいか否かを#6590で判定する。#6590で $f_0 \neq f$ であるときには、動体判定中に焦点距離の変更があったと判定され、#6600でフォーカスロックフラグ FLF をセットしてリターンする。これは、動体判定中に焦点距離が変更されると、焦点検出を行うためのCCD上での像の大きさが変化し、正しいデフォーカス量が得られない場合があり、このデータを用いて動体の速度を求めると、誤った速度となると考えられるからである。#6590で $f_0 = f$ であるときには、#6610に進む。#6610では、1回の平均デフォーカス量を得るのに4回の焦点検出が行われたか否かを判定するべく、変数 $N4$ が4であるか否かを判定する。#6610で $N4 = 4$ になっていないときに

代入し、4回分の速度 V を1つ新しく更新し、リターンする。

第51図のフローに戻って、#6440では低輝度か否かを判定するべく、自動利得制御データ AGC が8であるか否かを判定する。#6440で $AGC = 8$ であるときには、焦点検出結果のデータの信頼性が低く、動体判定は困難であるので、#6600でフォーカスロックフラグ FLF をセットしてリターンする。#6440で $AGC = 8$ でないときには、撮影倍率 β が $1/20$ よりも大きいか否かを#6550で判定する。#6550で $\beta > 1/20$ であるときには、動体判定が困難であるので、#6600でフォーカスロックフラグ FLF をセットしてリターンする。#6550で $\beta \leq 1/20$ であるときには、初回の動体判定の実行であるか否かを判定するべく、#6560でフラグ $T1STF$ がセットされているか否かを判定する。#6560でフラグ $T1STF$ がセットされているときには、初回の動体判定であると判定され、#6570でこのフラグ $T1STF$ をリ

ターンする。#6610で $N4 = 4$ となっているときには、この動体判定中の4回の焦点検出の結果が全て焦点検出不能か否かを判定するべく、#6612でフラグ $TLCF$ がリセットされているか否かを判定する。#6612でフラグ $TLCF$ がリセットされていないときには、焦点検出不能であると判定され、#6614でフォーカスロックフラグ FLF をセットしてリターンする。#6612でフラグ $TLCF$ がリセットされているときには、焦点検出不能でないとして判定され、#6620で変数 $N4$ を0とし、#6630で動体判定中の焦点検出が不能であることを示すフラグ $TLCF$ を再セットする。#6640では得られた4回のデフォーカス量 $DF1, DF2, DF3, DF4$ の平均値 $DF_{AV} = (DF1 + DF2 + DF3 + DF4) / 4$ を求める。#6650～#6680では、 DF_{AV1} に DF_{AV2} を、 DF_{AV2} に DF_{AV3} を、 DF_{AV3} に DF_{AV4} を、 DF_{AV4} に DF_{AV5} を、 DF_{AV5} に DF_{AV6} を、 DF_{AV6} に DF_{AV7} を、 DF_{AV7} に DF_{AV8} を、夫々同順に代入し、4回の平均デフォーカス量の値を更新する。#6690では、平均デフォーカ

ス量を得られたことを示すフラグMDFをセットする。次に、#6694及び#6696では、後述する定数 a 、 b を夫々 200μ 及び 400μ に設定する。#6700では、平均デフォーカス量を得られた回数を示す変数N5を1つインクリメントする。#6710では定数N5が1か否かを判定する。#6710でN5=1であれば、初めての平均デフォーカス量を得たものと判定され、得られた平均デフォーカス量DF_{Av}を#6720で初回の平均デフォーカスDF₀としてメモリーして、#6730に進む。#6710でN5=1でなければ、初回の平均デフォーカス量DF₀から定数 a を引いた値よりも、今回の平均デフォーカス量DF_{Av}が大きいと否かを判定する。ここで、 $a(200\mu)$ を引いているのは、合焦後にカメラが振られ、別の被写体を検出していることを判別するためである。また、正の値 $a(>0)$ を引いているので、遠方の被写体に向けてカメラが振られたことを検出するものである。DF >0 であれば後ピン、DF <0 であれば前ピンである。

かないようにしている。#6740でDF_{Av} $>DF_0-a$ のときには、平均デフォーカス量が4回以上得られたか否かを判定するべく、#6750でN5 ≥ 4 であるか否かを判定する。#6750でN5 < 4 であれば、#6730に進む。#6750でN5 ≥ 4 であれば、#6760で今回の平均デフォーカス量DF_{Av}が3回前の平均デフォーカス量DF_{Av}から所定値 a を引いた値よりも大きいと否かを判定する。これにより、4回の焦点検出時間に動く被写体に関する情報を得ている。このステップでは、得た4回の焦点検出時間以前ピン方向へ動く被写体の速度を検出している。本発明では、遠ざかって行く被写体は検出していないので、#6760でDF_{Av} $\leq DF_{Av-3}$ であれば、フォーカスロック(#6600)へ進む。#6760でDF_{Av} $> DF_{Av-3}$ であれば、#6730に進む。#6730では、動体の平均速度を検出して、#6770(第54図)に進む。

この#6730で示す動体の平均速度検出のためのサブルーチンを第53図に示し説明する。#

DF₀とDF_{Av}が同一の後ピン方向であれば、DF_{Av} $> DF_0-a$ となる。ここでは、動体被写体のスピードはほぼ一定と考えている。DF_{Av} $\leq DF_0-a$ となるのは、遠方の別の被写体を見たものと考えられるので、#6600でフォーカスロックを行う。なお、本実施例では、比較的速く後ピン方向へ移動する物体は検出していない。比較的速く前ピン方向へ移動する被写体であれば、動体判定モードに入って直ぐにDF_{Av} $< DF_0-a$ となり、カメラから速く遠ざかって行くので、本実施例ではこのような被写体は検出しておらず、フォーカスロックとみなし、#6600に進む。また、非常に速い前ピン方向の被写体である場合にも、検出時間が長ければデフォーカス量は負の方向に大きくなっていくので、#6600のフォーカスロックに進む。本実施例では、4回の焦点検出結果の平均デフォーカス量を用いて、合焦後の動体判定を行うことにより、1回の焦点検出による誤差を抑制しており、その誤差によって前ピン方向の被写体が出て、直ぐにフォーカスロックに行

7370では、平均速度 $V_{Av}=(V_1+V_2+V_3+V_4)/4$ を算出する。#7380~#7410では、 V_{Av} に V_{Av2} を、 V_{Av2} に V_{Av1} を、 V_{Av1} に V_{Av} を、 V_{Av} に V_{Av} を、夫々同順に代入することにより4回分の平均速度を更新して、リターンする。

平均速度検出(#6730)の後、第54図の#6770に進む。#6770では、今回の平均デフォーカス量DF_{Av}が所定値 $b(400\mu)$ 以上か否かを判定する。これは、被写体のカメラに近付いて来るスピードが大きいと否かを判定するものである。

#6770でDF_{Av} $\leq b$ であれば、#6780へ進み、3回以上の平均デフォーカス量を得たか否かを判定するべく、変数N5が3以上か否かを判定する。#6780でN5 ≥ 3 でなければ、3回以上の平均デフォーカス量を得ていないと判定され、リターンする。#6780でN5 ≥ 3 であれば、3回以上の平均デフォーカス量を得たと判定され、#6790で撮影倍率 B が $1/30$ より

も大きいかな否かを判定する。#6790で $\beta \leq 1/30$ であれば、#6800で所定値 ϵ を 100μ とし、#6840に進む。#6790で $\beta > 1/30$ であれば、#6810で撮影倍率 β が $1/25$ よりも大きいかな否かを判定する。#6810で $\beta \leq 1/25$ であれば、#6820で所定値 ϵ を 140μ とし、#6840に進む。#6810で $\beta > 1/25$ であれば、#6830で所定値 ϵ を 200μ とし、#6840に進む。ここで、所定値 ϵ は被写体が動体であるかな否かを判定するための基準値であり、撮影倍率 β が大きいほど被写体の移動に対して焦点面でのデフォーカス量が大きくなるので、所定値 ϵ を撮影倍率 β が大きくなるほど大きく設定しているものである。

#6840では平均デフォーカス量が3回得られたかな否かを判定するべく、変数N5が3であるかな否かを判定する。#6840でN5=3であれば、#6850及び#6860で連続する2回の平均デフォーカス量の差分($DF_{AV2} - DF_{AV1}$)、($DF_{AV3} - DF_{AV2}$)が夫々上記所定値 ϵ 以上であ

1つ置きの差分で動体を検出しているものである。これにより、被写体の移動速度の少しの変化を無視できる。#6900及び#6910でどちらの差分も所定値 ϵ 以上であれば、#6920で2つ置きの差分($DF_{AV1} - DF_{AV4}$)が所定値 ϵ 以上であるかな否かを判定する。これは、より遅い被写体について、平均化された被写体の動きに応じたデフォーカス量で判定することにより、正確さを重視するものである。#6920で上記差分が所定値 ϵ 未満のときにはリターンする。#6920で上記差分が所定値 ϵ 以上のときには、#6930で4回分の平均速度の平均値($V_{AV1} + V_{AV2} + V_{AV3} + V_{AV4}$)/4を被写体の速度 V_c とする。また、要した時間 $T_c = TM471 + TM472 + TM473 + TM474$ で#6940で算出し、#6890から追跡モードに入る。

#6770で $DF_{AV1} > b$ であれば、被写体を追いつけるべく、追跡補正を行うが、まず平均デフォーカス量が初めて得られたかな否かを判定するべく、#6950で変数N5が1であるかな否かを判定す

るかな否かを判定し、どちらか一方でも所定値 ϵ 未満であれば、リターンする。#6850及び#6860で、どちらの差分も所定値 ϵ 以上であれば、#6870で3回分の平均速度の平均値($V_{AV1} + V_{AV2} + V_{AV3}$)/3を被写体の速度 V_c とする。また、要した時間 $T_c = TM471 + TM472 + TM473$ を#6880で算出し、#6890から追跡モードに入る。#6840でN5=3でなければ、4回以上の平均デフォーカス量が得られていると判定され、#6900及び#6910で1つ置きの平均デフォーカス量の差分($DF_{AV1} - DF_{AV2}$)、($DF_{AV2} - DF_{AV3}$)が夫々上記所定値 ϵ 以上であるかな否かを判定し、どちらか一方でも所定値 ϵ 未満であれば、リターンする。3回の平均デフォーカス量を用いる上記#6850及び#6860の場合に比べて、1つ置きの平均デフォーカス量の差分を同じ所定値 ϵ で比較しているのは、速い被写体に対してはできるだけ速く対応して追跡できるようにすると共に、遅い被写体に対してはできるだけ正確に検出するべく、平均化された

る。#6950でN5=1であれば、平均デフォーカス量が初めて得られたと判定され、#6960で制御用被写体の速度 V_c に V_{AV1} を代入する。#6970では、このときに要した時間 T_c に、 $TM471$ を代入する。そして、#6980から追跡モードに入る。

第48図に示した動体判定中の追跡補正について説明する。追跡モードに入ると、まずこの追跡補正を実行する。#6000～#6030については既に説明した通りである。#6030でフラグMVFがセットされているときには、動体判定中であると判定され、次にこの動体判定を抜けるので、#6040でフラグMVFをリセットしておく。#6050では動体判定中に要した時間 T_c に、今回の積分中点の時間から現在($TM3$)までに要した時間($TM3 - TM2$) + ($TM2 - TM1$)/2を加えて、時間 T_o を得る。#6060では、速度 V_c に上記時間 T_o を掛けて、デフォーカス量 DF を得て、リターンする。

第54図に戻り、#6950でN5=1でなけ

れば、初めての平均デフォーカス量ではないと判定され、平均デフォーカス量を得たのが2回目か否かを判定するべく、#6990で変数N5が2であるか否かを判定する。#6990でN5=2であれば、平均デフォーカス量が得られたのが2回目であると判定され、#7000で被写体の速度 $V_0 = (V_{AV1} + V_{AV2}) / 2$ を求める。#7010では、このときに要した時間 $T_0 = TM471 + TM472$ を算出する。そして、#7020から追従モードに入る。

#6990でN5=2でなければ、2回目の平均デフォーカス量ではないと判定され、平均デフォーカス量を得たのが3回目か否かを判定するべく、#7030で変数N5が3であるか否かを判定する。#7030でN5=3であれば、平均デフォーカス量が得られたのが3回目であると判定され、#7040から#6870へ進む。#7030でN5=3でなければ、平均デフォーカス量が得られたのが3回目ではないと判定され、#7050から#6930へ進む。

度は追従モードでは1回の焦点検出の速度となる。次に、#7590では、平均速度(平均デフォーカス量)を得た回数を示す変数N5を1つインクリメントする。#7600では、変数N5の値が2であるか否かを判定する。#7600でN5=2であれば、#7610で制御に用いる速度 V_c を次式により算出し、#7650に進む。

$$V_c = (V_{AV2} + V_{AV1}) / 2$$

#7600でN5=2でなければ、#7620で変数N5の値が3であるか否かを判定する。#7620でN5=3であれば、#7630で制御に用いる速度 V_c を次式により算出し、#7650に進む。

$$V_c = (V_{AV2} + V_{AV2} + V_{AV1}) / 3$$

#7620でN5=3でなければ、#7640で制御に用いる速度 V_c を次式により算出し、#7650に進む。

$$V_c = (V_{AV1} + V_{AV1} + V_{AV2} + V_{AV1}) / 4$$

#7650では、得られた速度 V_c に基づいて追従補正を行って、レンズ駆動すべきデフォーカ

ス量DFを得る。#7660では、このデフォーカス量の絶対値 $|DF|$ が所定のデフォーカス量 K_{IF2} 以下か否かを判定する。ここで、 K_{IF2} はレンズ停止時の合焦判定レベル K_{IF1} よりも大きな値に設定されている。これは速度検出のばらつきを考慮したものである。

第55図に第44図の#5300で追従モードを示すフラグTRCFがセットされているときのフローチャートを示し説明する。#7500では今回の焦点検出の結果が焦点検出不能であるか否かを判定するべく、フラグLCFがセットされているか否かを判定する。#7500でフラグLCFがセットされていないときには、#7510で動体速度を検出し、#7540に進む。#7500でフラグLCFがセットされているときには、今回の焦点検出の結果が焦点検出不能であると判定され、前回の焦点検出の結果も焦点検出不能であったか否かを判定するべく、#7520でフラグLLCFがセットされているか否かを判定する。#7520でフラグLLCFがセットされていないときには、前回の焦点検出の結果は焦点検出不能ではなかったと判定され、今回の速度Vに前回の速度 V_{AV1} を代入して、#7540に進む。#7540～#7570では、 V_{AV1} に V_{AV2} を、 V_{AV2} に V_{AV1} を、 V_{AV1} にVを、 V_{AV2} にVを、夫々同順に代入して平均速度を更新する。平均速

度Vを、 V_{AV1} に V_{AV2} を、 V_{AV2} にVを、夫々同順に代入して平均速度を更新する。平均速

度Vを、 V_{AV1} に V_{AV2} を、 V_{AV2} にVを、夫々同順に代入して平均速度を更新する。平均速

度Vを、 V_{AV1} に V_{AV2} を、 V_{AV2} にVを、夫々同順に代入して平均速度を更新する。平均速

追従表示を消去し、#7730でフラグCNTFをセットし、#7740で追従フラグTRCFをリセットし、リターンする。ここで、コンティニユアスフラグCNTFをセットするのは、被写体が1つの方向に向けての移動を行っていないので、この後、どの方向に被写体が移動してもヒントが合うように配慮したものである。ただし、コンティニユアスモードでは、動体に動き(これに応じたデフォーカス量)を予測してのレンズ駆動は行えない。

#7520でフラグLLCFがセットされているときには、前回は焦点検出不能であったと判定され、被写体を追うには前々回の焦点検出結果から被写体の動きを予測することになり、それでは正確でなくなるので、追従モードを抜けるべく、#7750で合焦を示すフラグAFEFをリセットし、#7760で合焦表示を消去し、#7720以降に進む。

〔発明の効果〕

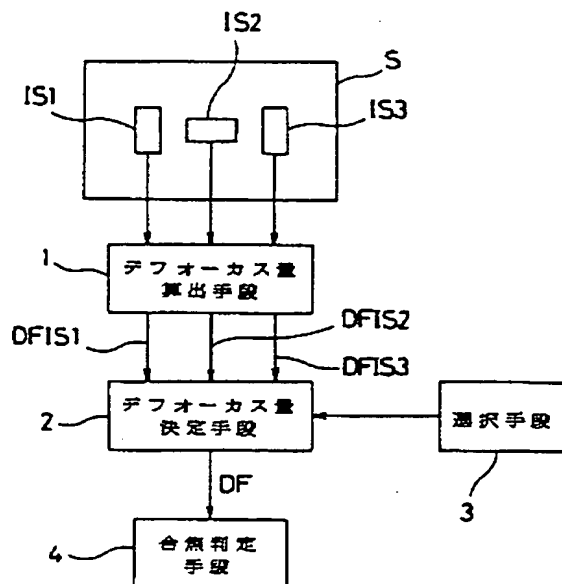
本発明は、上述のように、撮影画面の複数の傾

域についてのデフォーカス量から合焦判定用又はレンズ駆動用のデフォーカス量を決定するアルゴリズムを、カメラのシーケンスに応じて選択するようにしたので、1つのデフォーカス量決定アルゴリズムのみを常用する従来例に比べると、写したい被写体について焦点検出される確率が高くなるという効果があり、また焦点検出に要する時間を可能な限り短縮できるという効果がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の基本構成を示すブロック図、第2図は本発明の一実施例におけるファインダー内表示を示す図、第3図は同上に用いる焦点検出光学系の斜視図、第4図(a),(b)は同上に用いるCCDチップの詳細を示す説明図、第5図は同上のCCDチップにおける基準部の分割領域を示す説明図、第6図は同上の分割領域についてのシフト量を示す説明図、第7図は同上に用いる制御回路の回路図、第8図及び第9図は同上の動作説明図、第10図乃至第55図は同上の動作説明のためのフローチャートである。

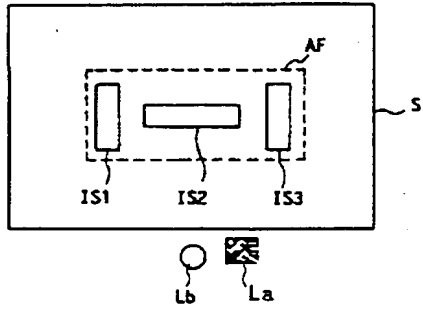
第1図



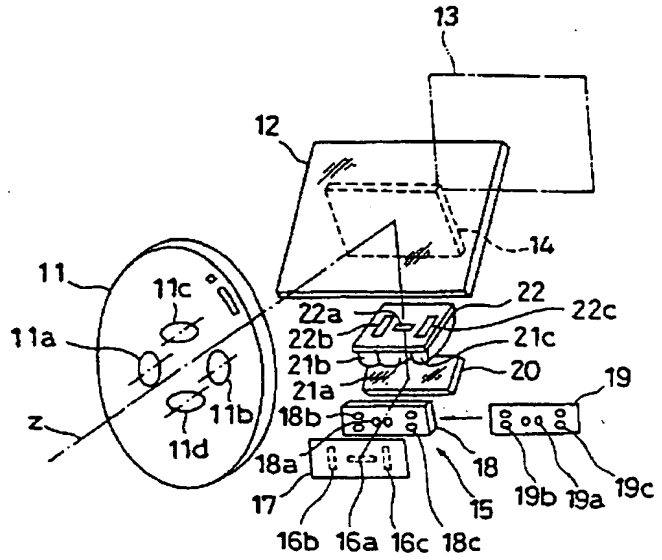
代理人 弁理士 倉田 政彦

1はデフォーカス量算出手段、2はデフォーカス量決定手段、3は選択手段、4は合焦判定手段である。

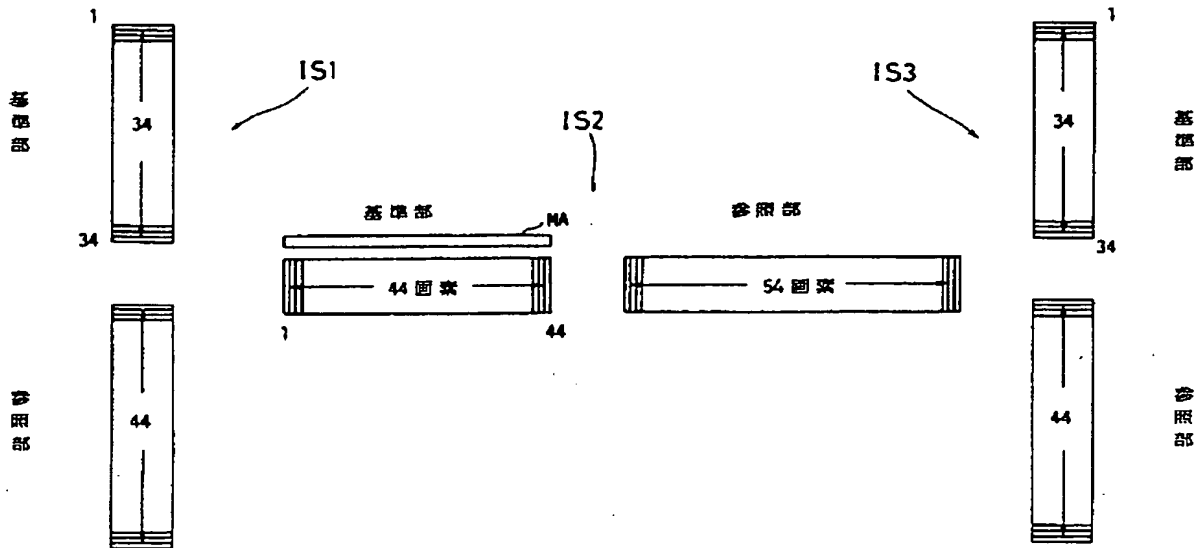
第 2 図



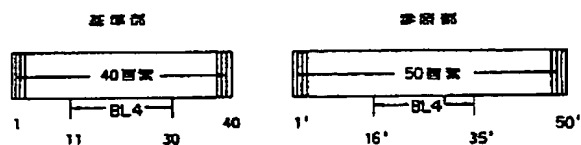
第 3 図



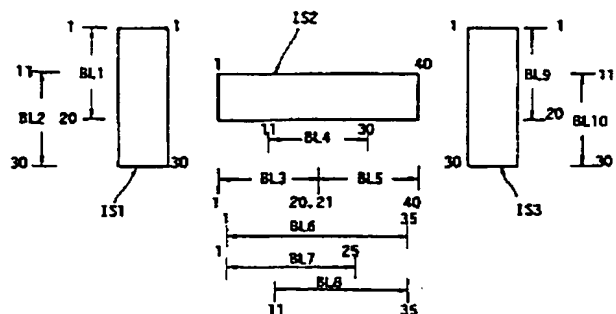
第 4 図 (a)



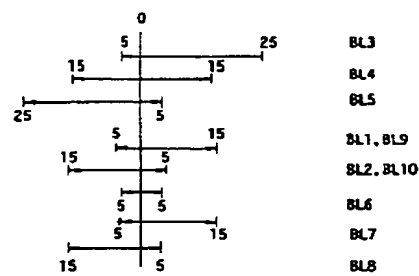
第 4 圖 (b)



第 5 圖

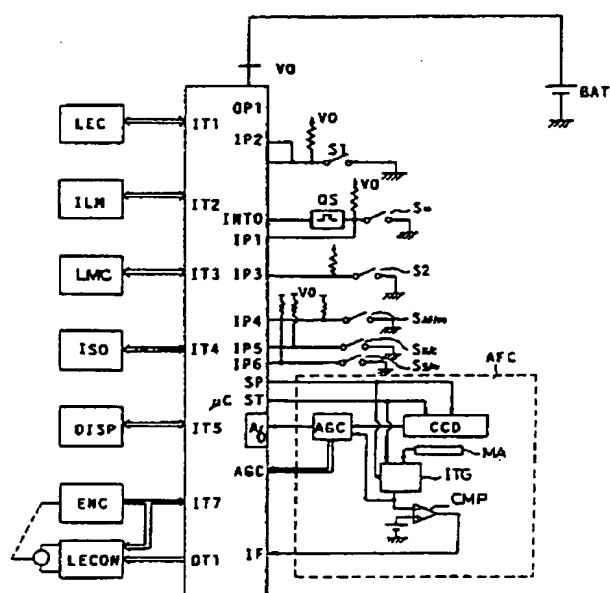


第 6 圖

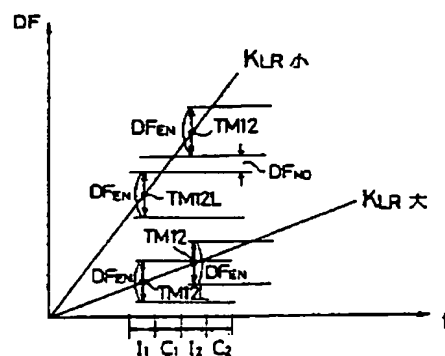


前ピン(遠方側) 後ピン(近距離側)

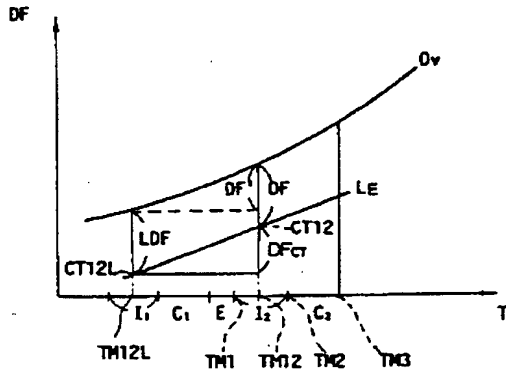
第 7 区



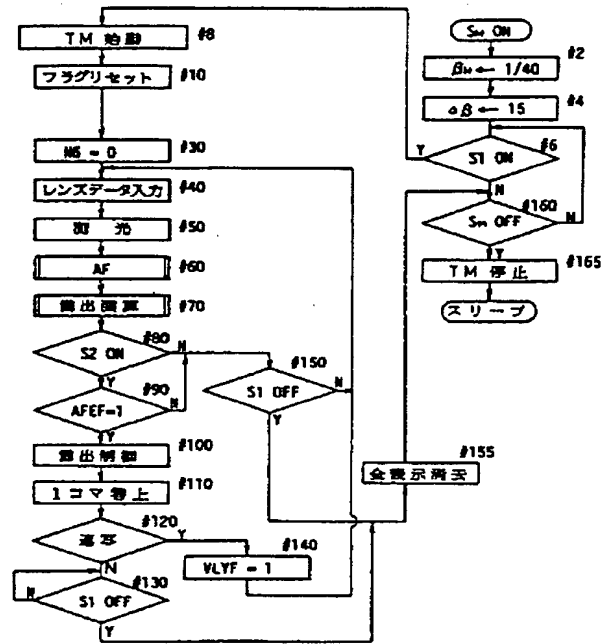
第 8 図



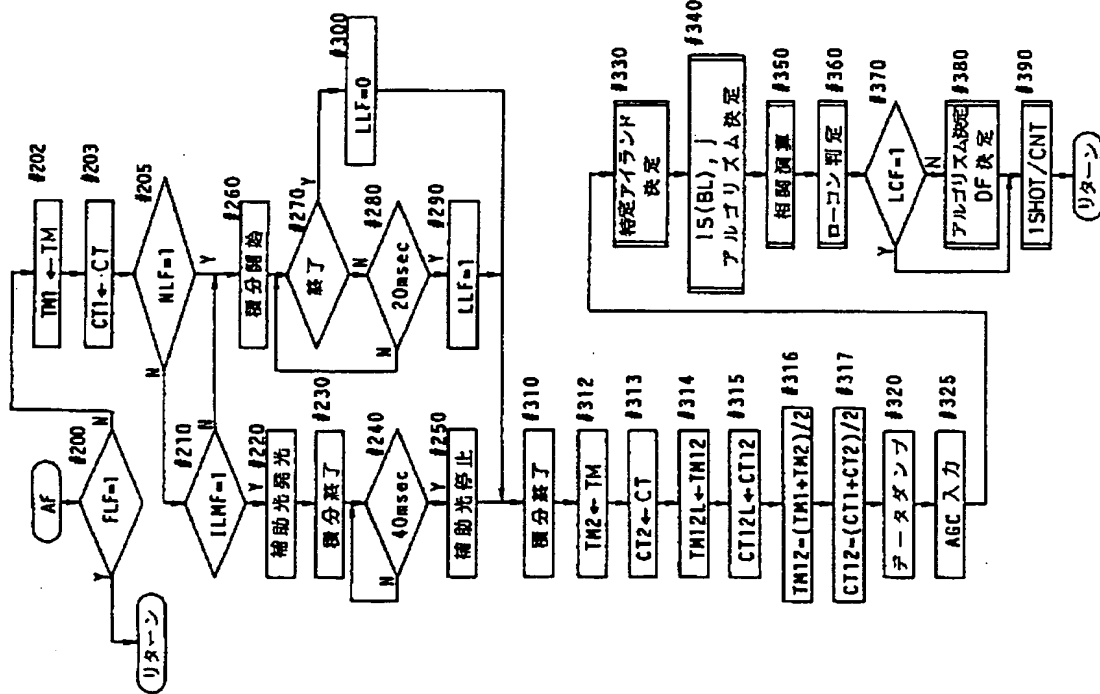
第 9 図



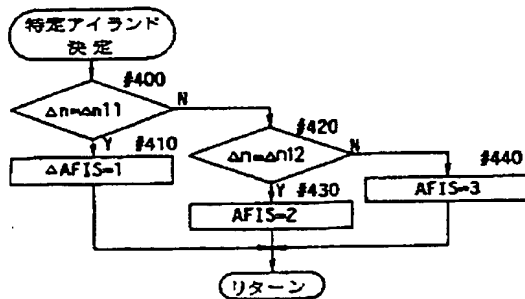
第 10 図



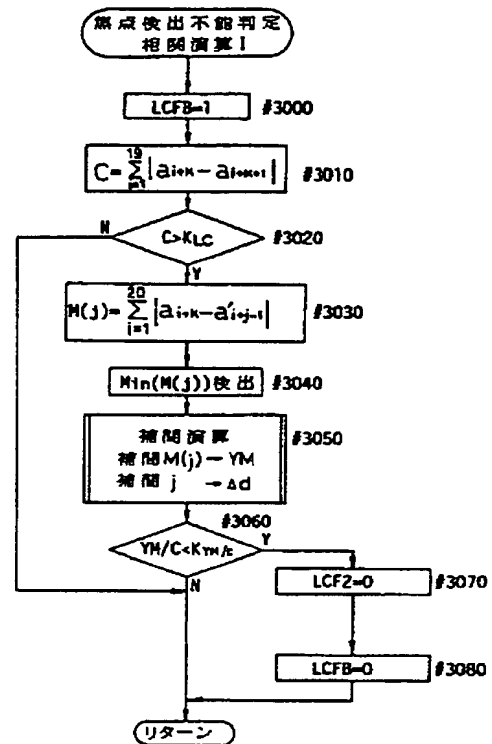
第 11 図



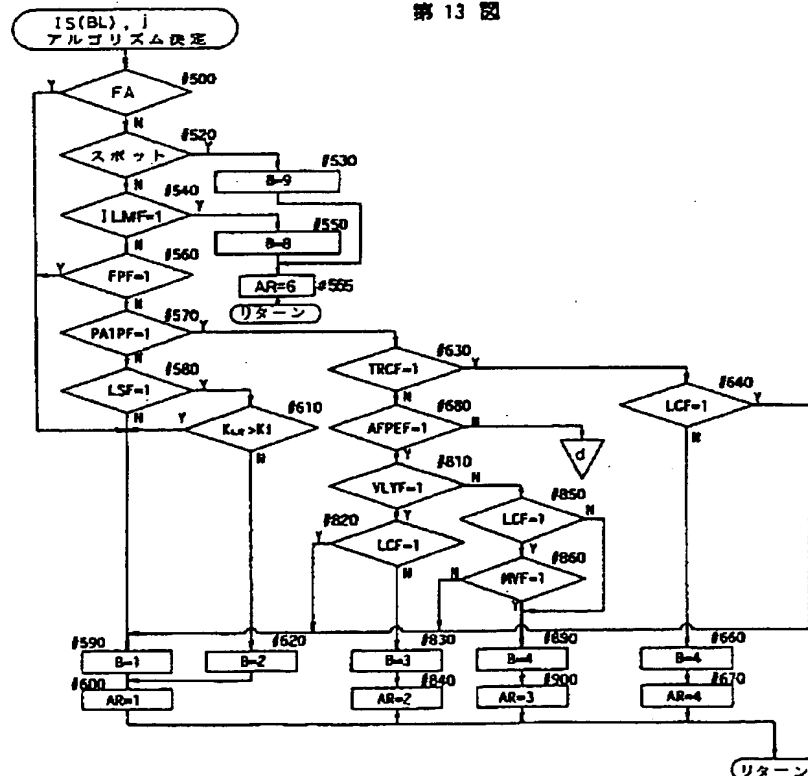
第 12 図



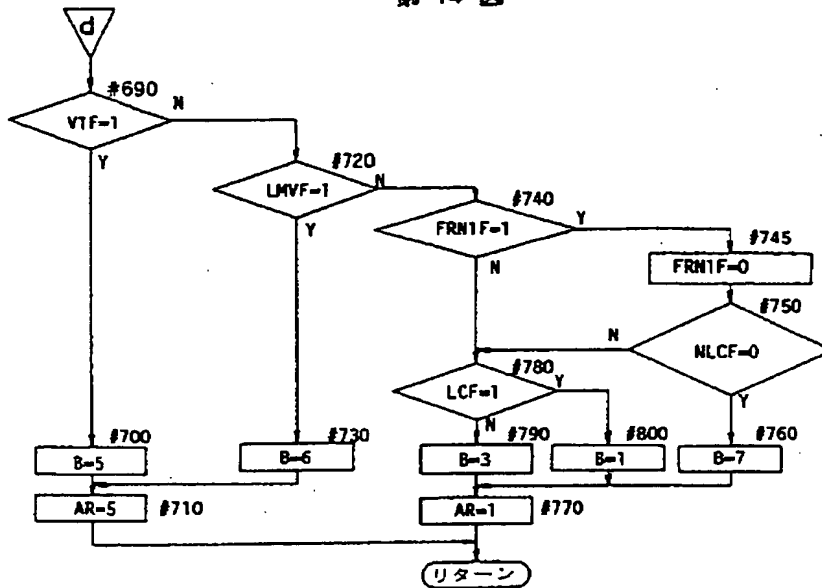
第 16 図



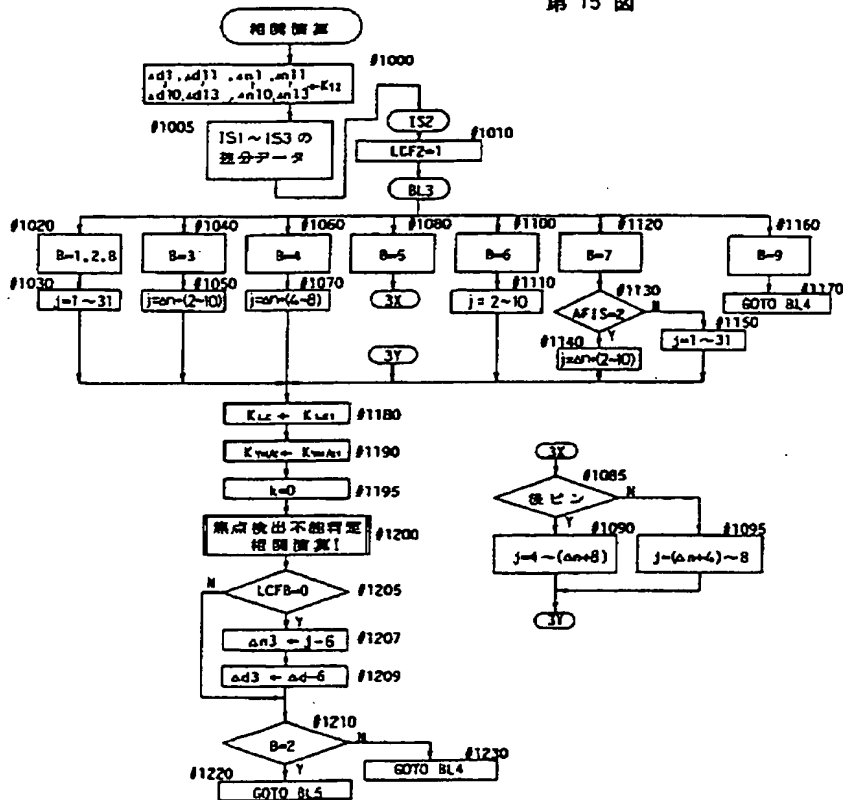
第 13 図



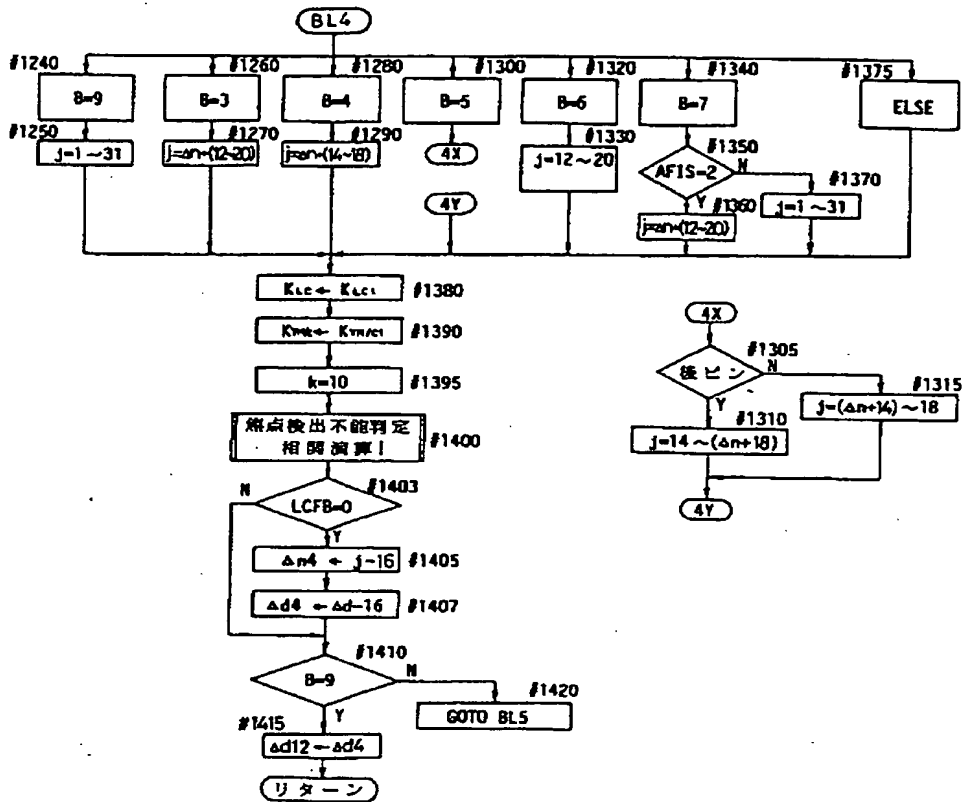
第 14 図



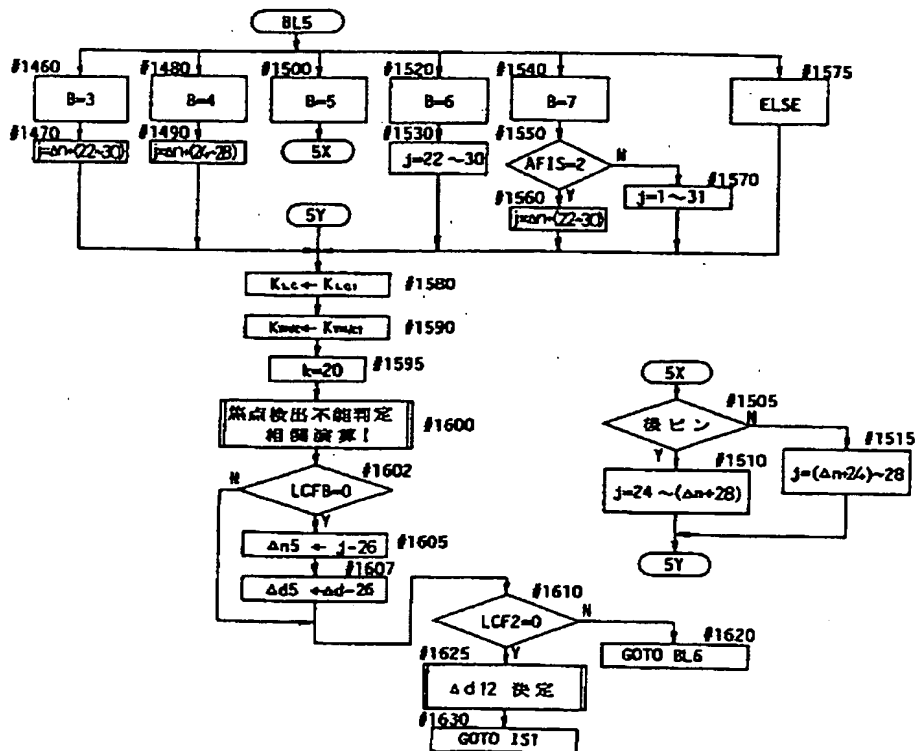
第 15 図



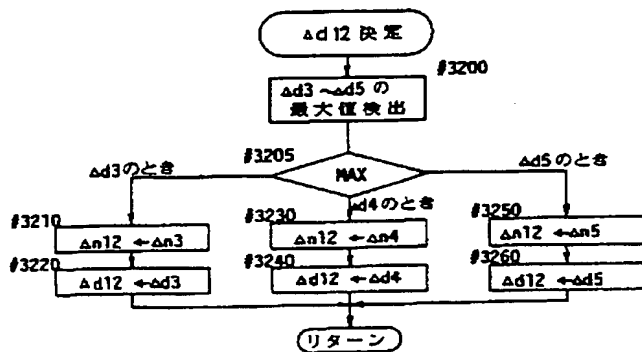
第 17 図



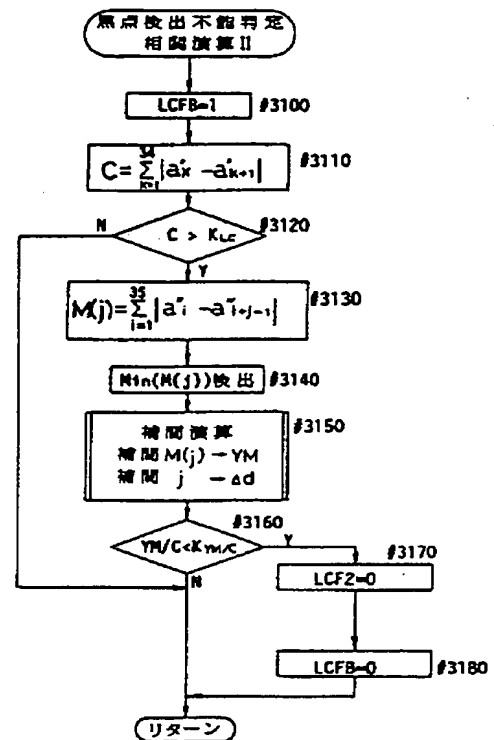
第 18 図



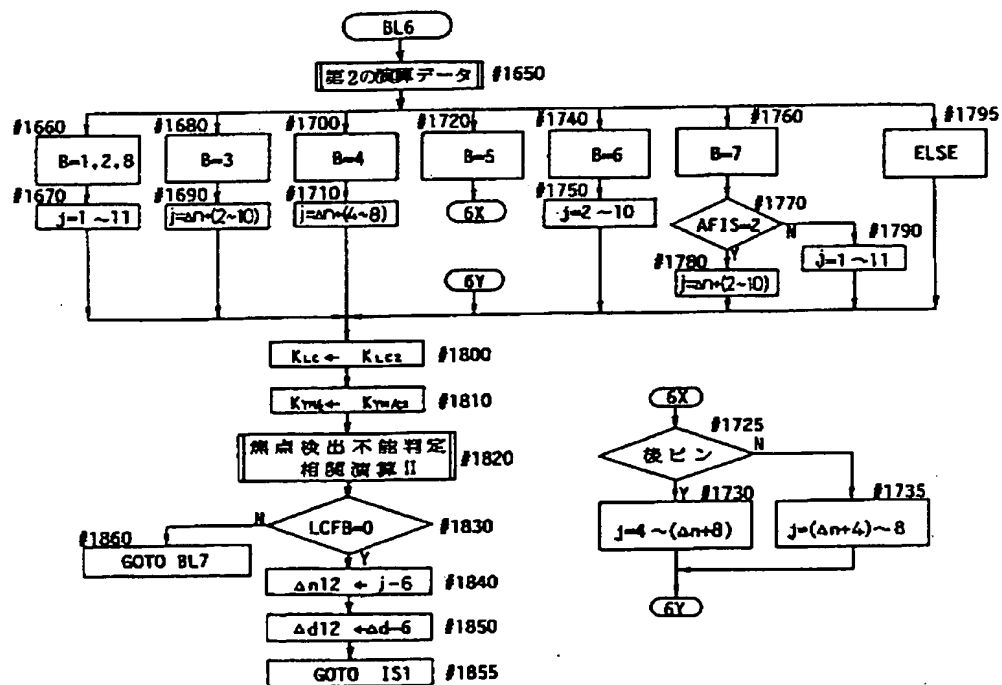
第 19 図



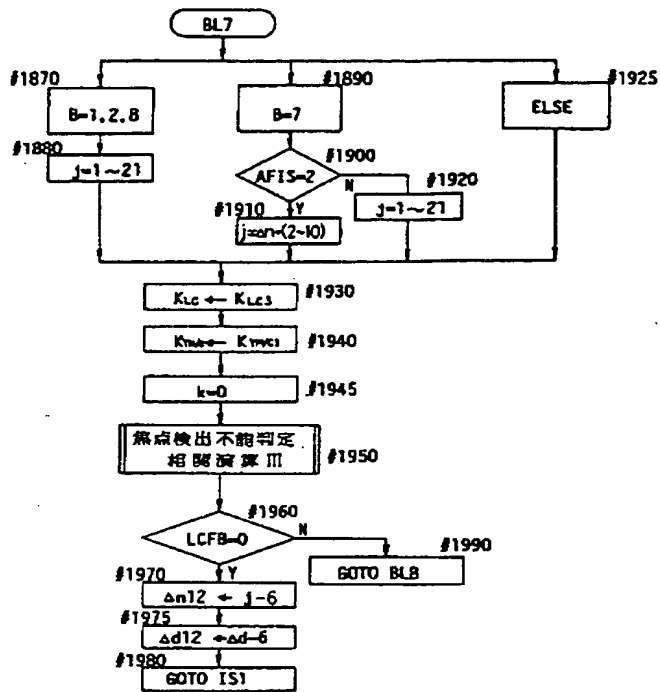
第 21 図



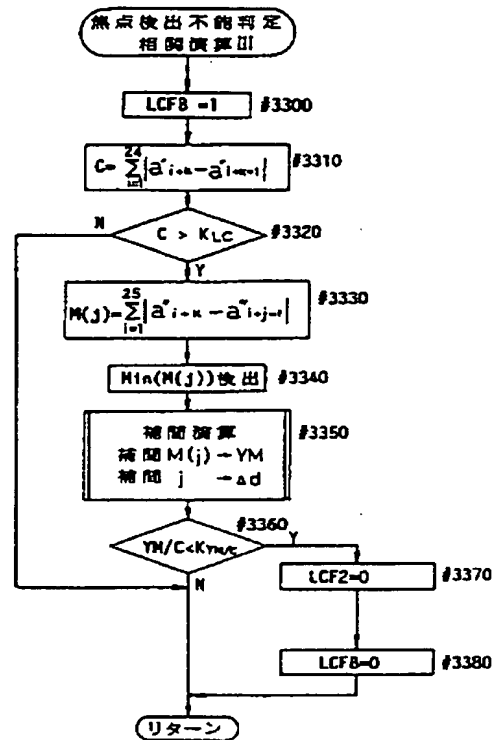
第 20 図



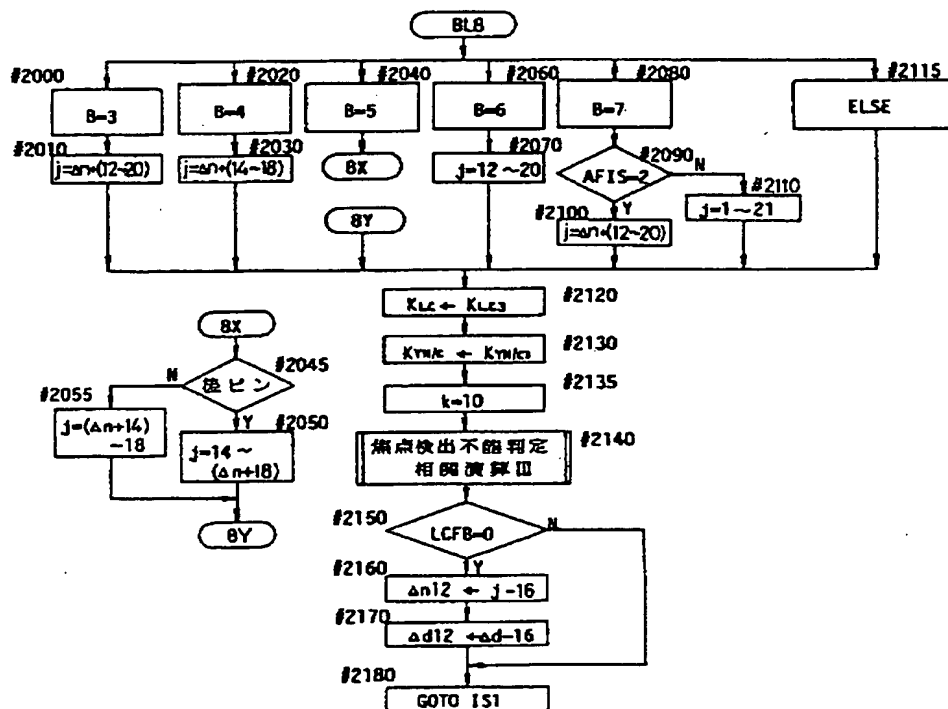
第 22 図



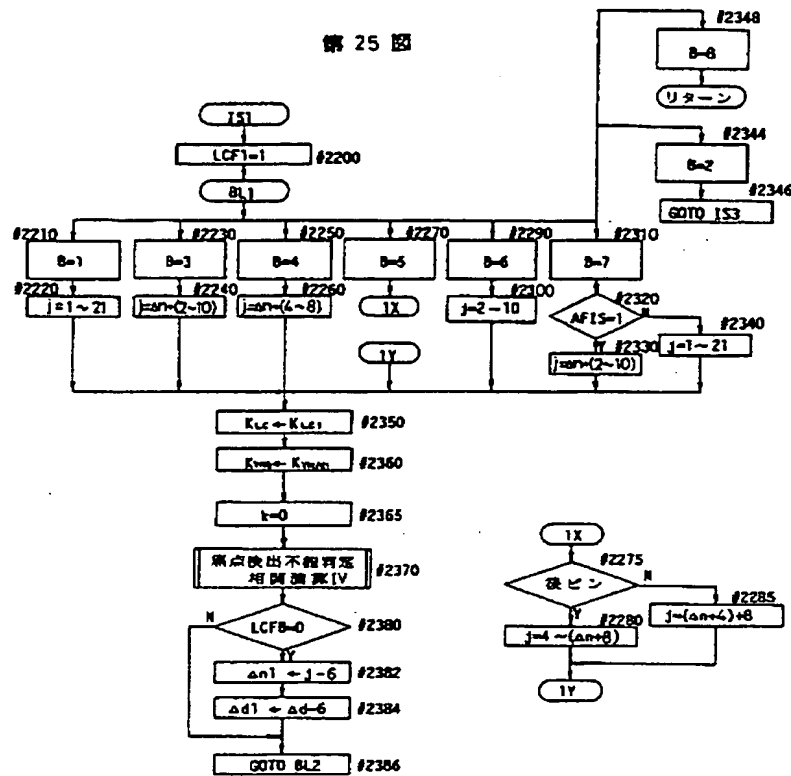
第 23 図



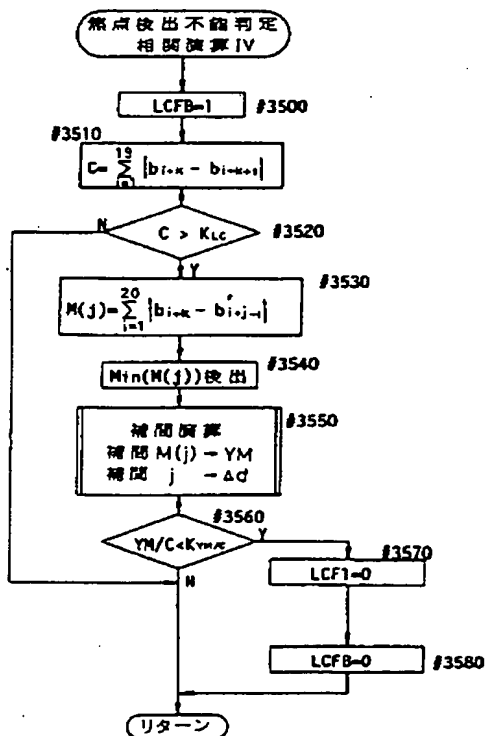
第 24 図



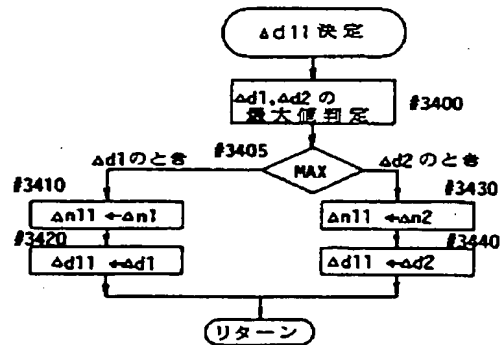
第 25 図



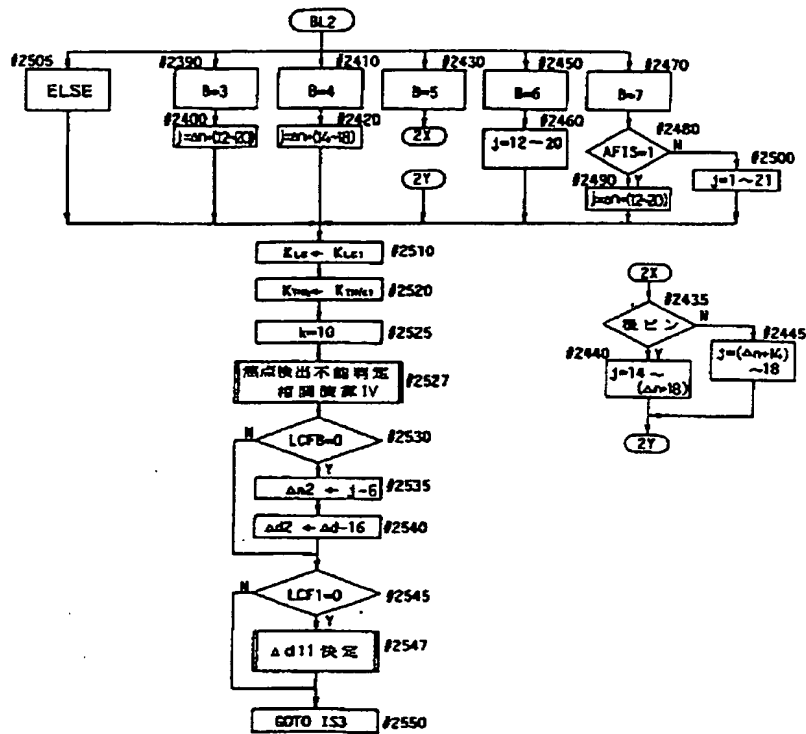
第 26 図



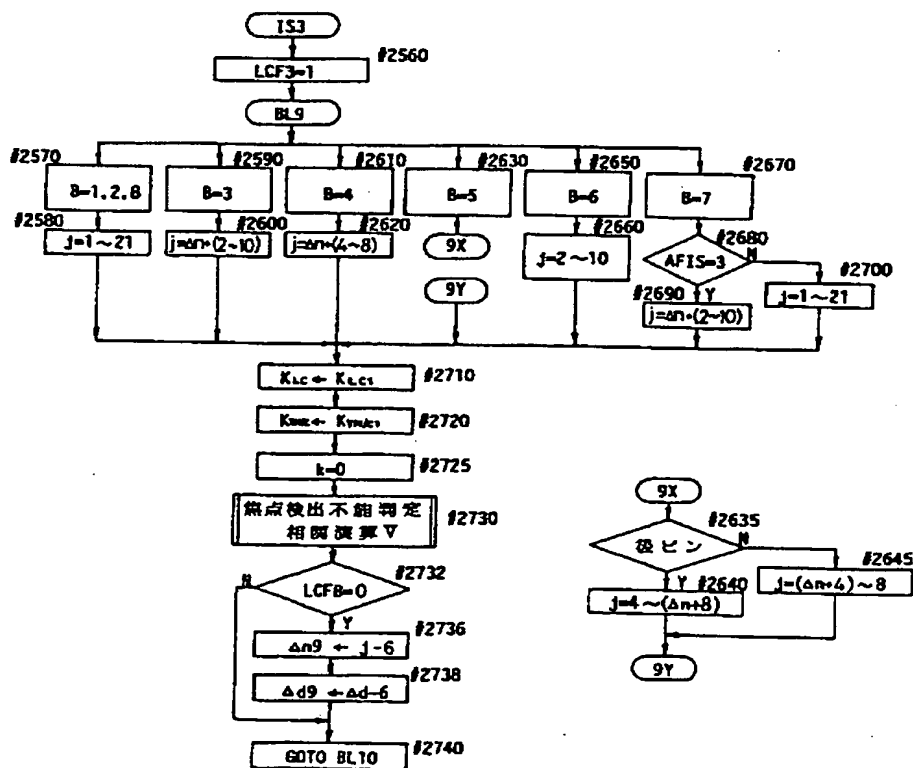
第 28 図



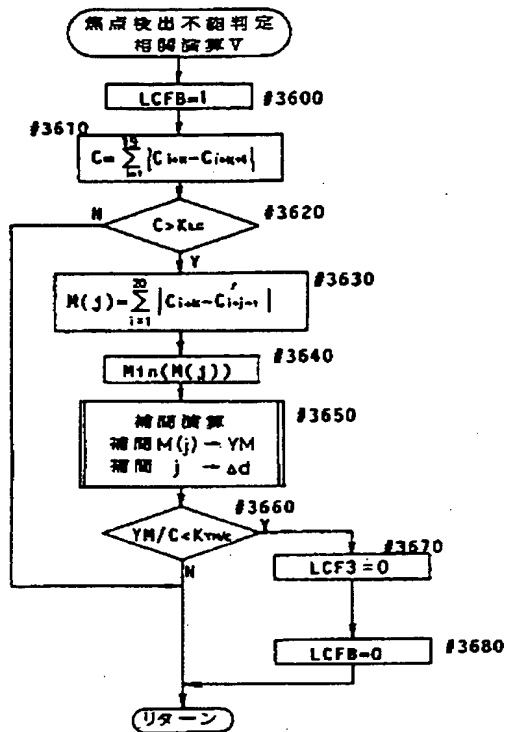
第 27 圖



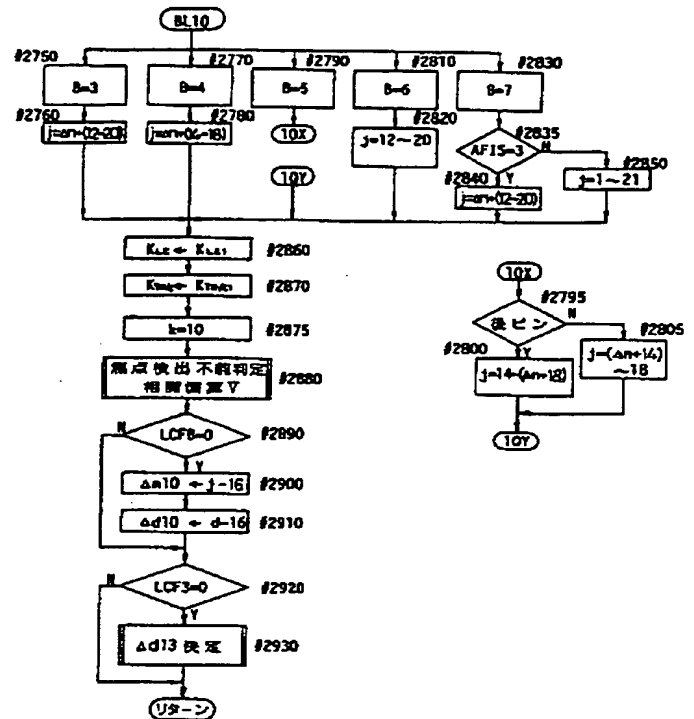
第 29 圖



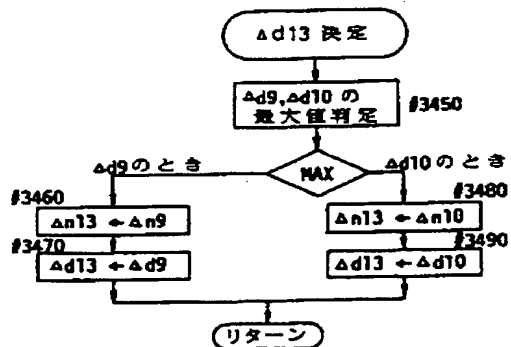
第 30 圖



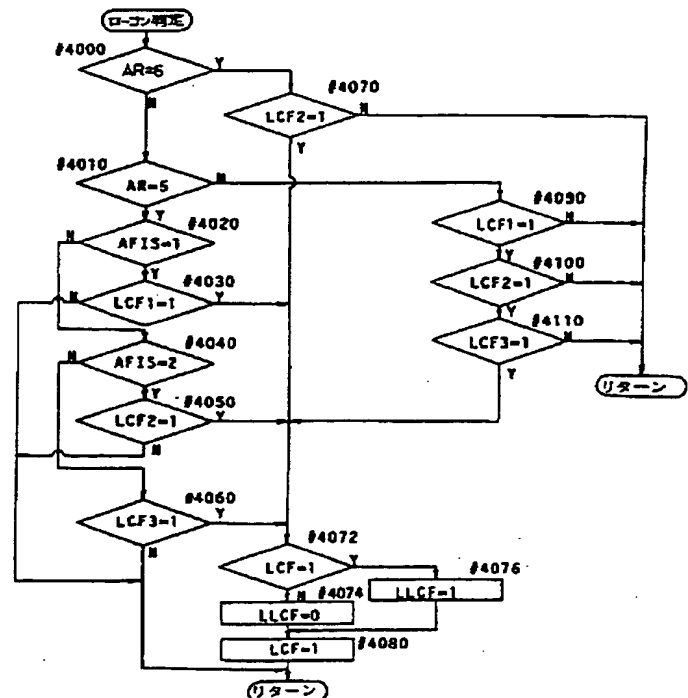
第 31 题



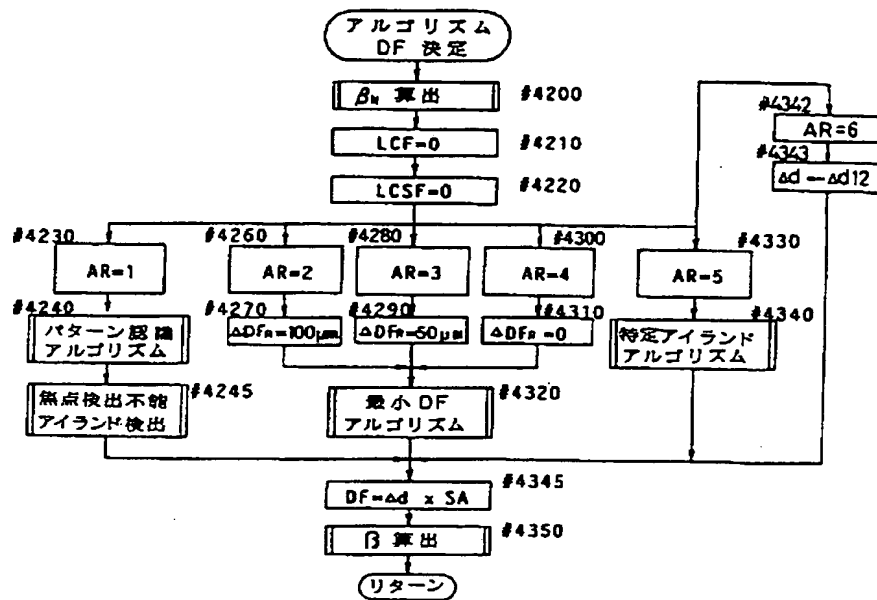
第 32 図



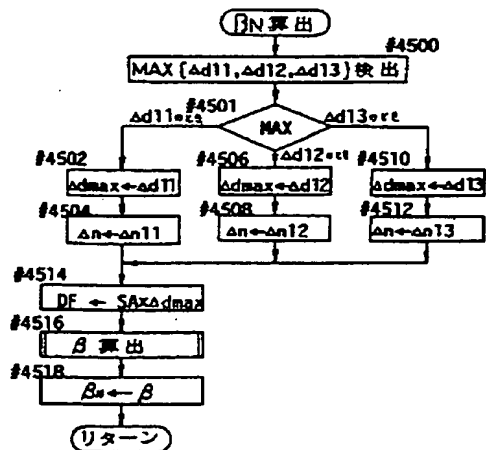
第 33 圖



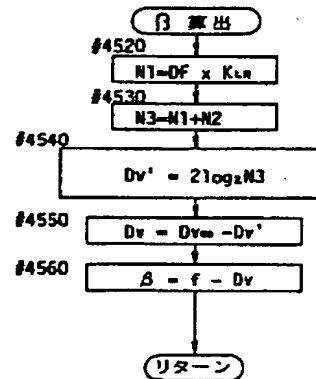
第 34 図



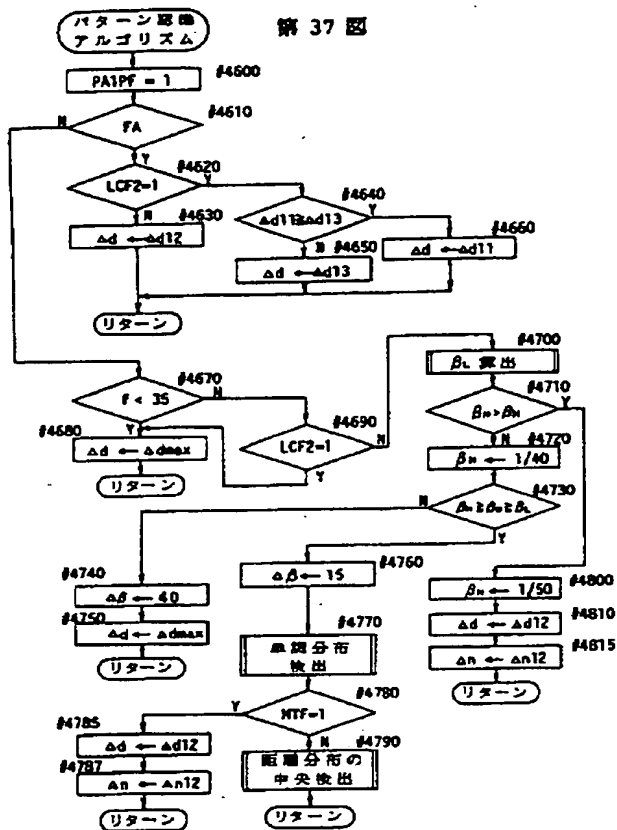
第 35 図



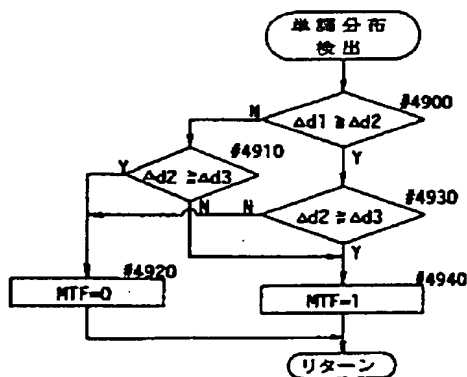
第 36 図



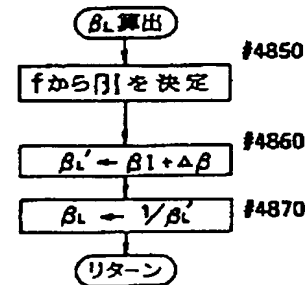
第 37 図



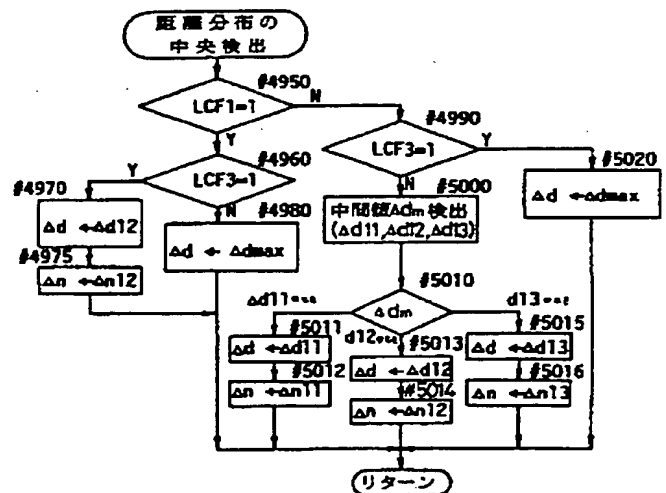
第 39 図



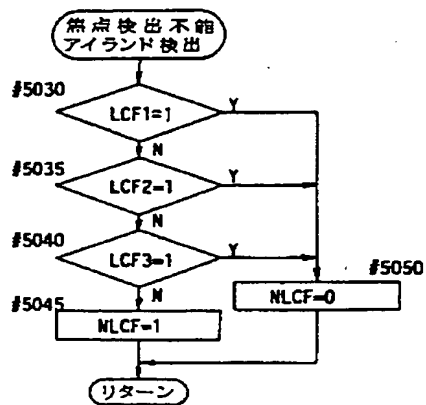
第 38 図



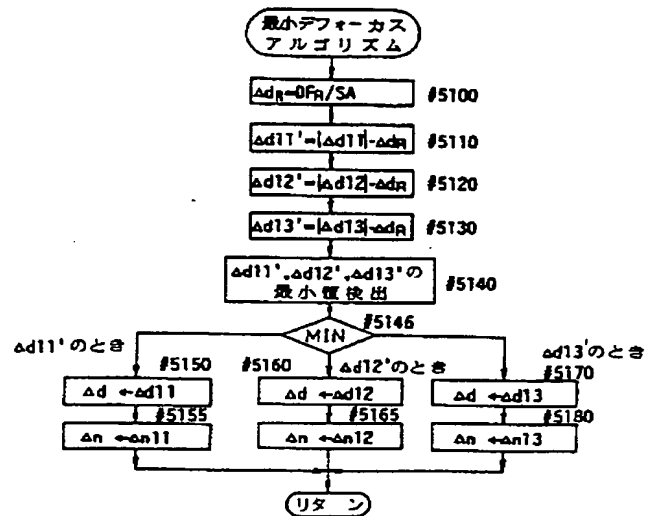
第 40 図



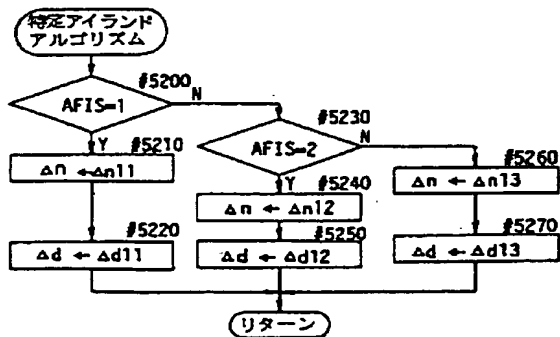
第 41 図



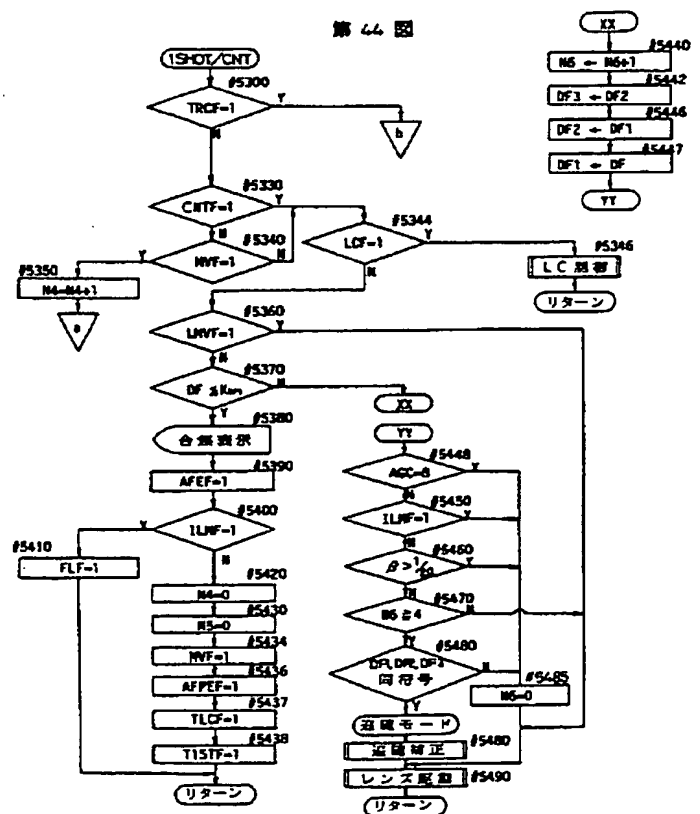
第 42 図



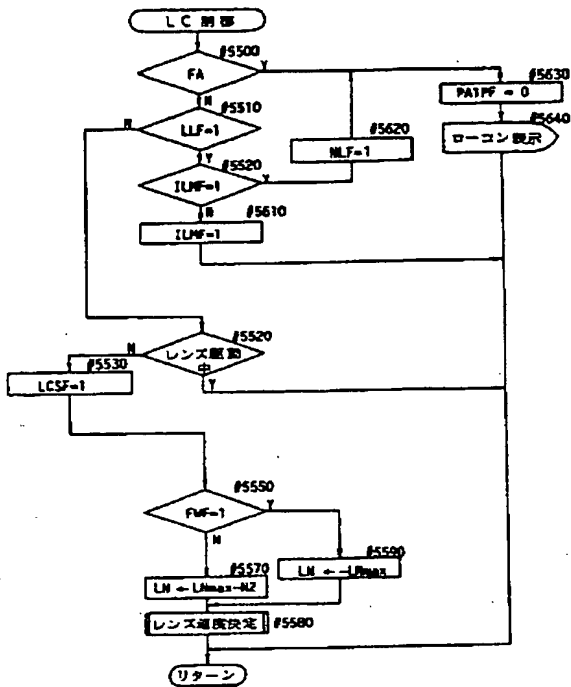
第 43 図



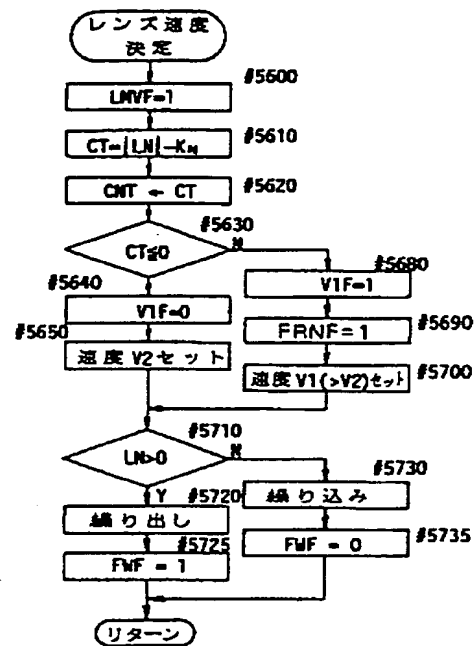
第 44 図



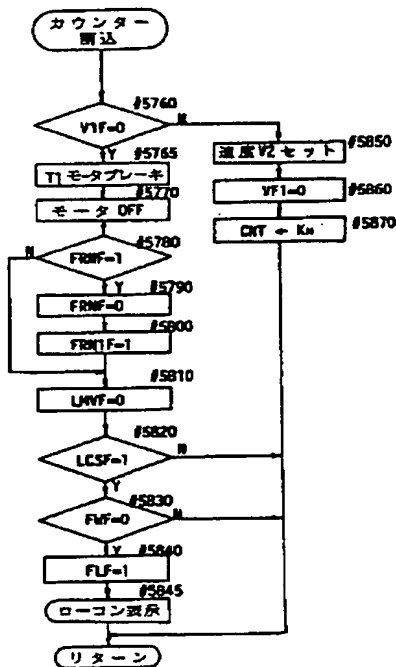
第 45 図



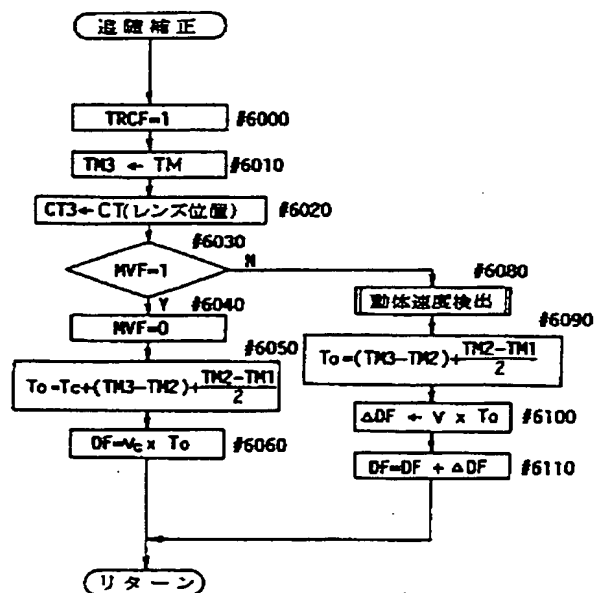
第 46 図



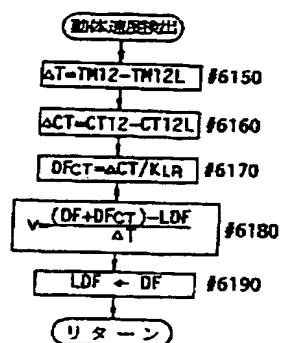
第 47 図



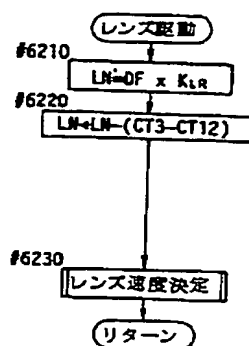
第 48 図



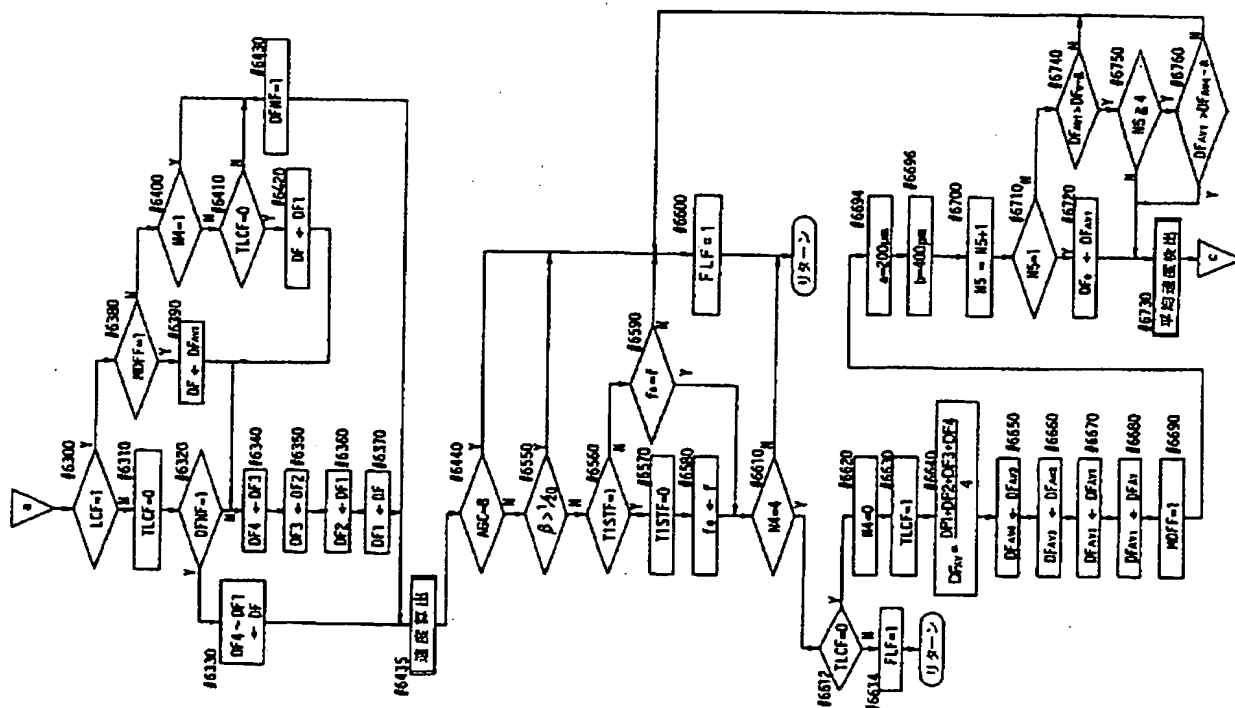
第 49 圖



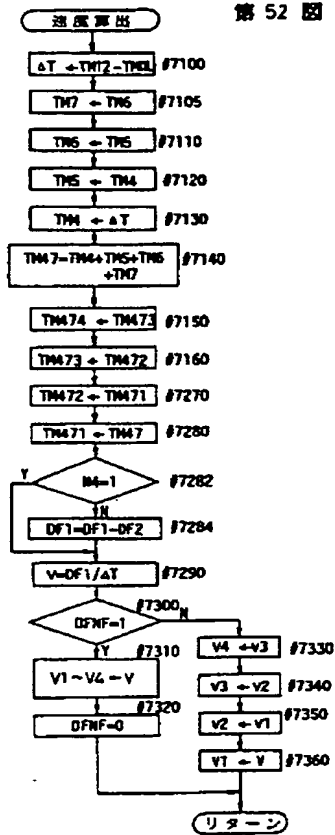
第 50 図



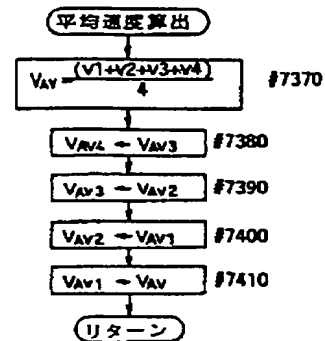
區 15 區



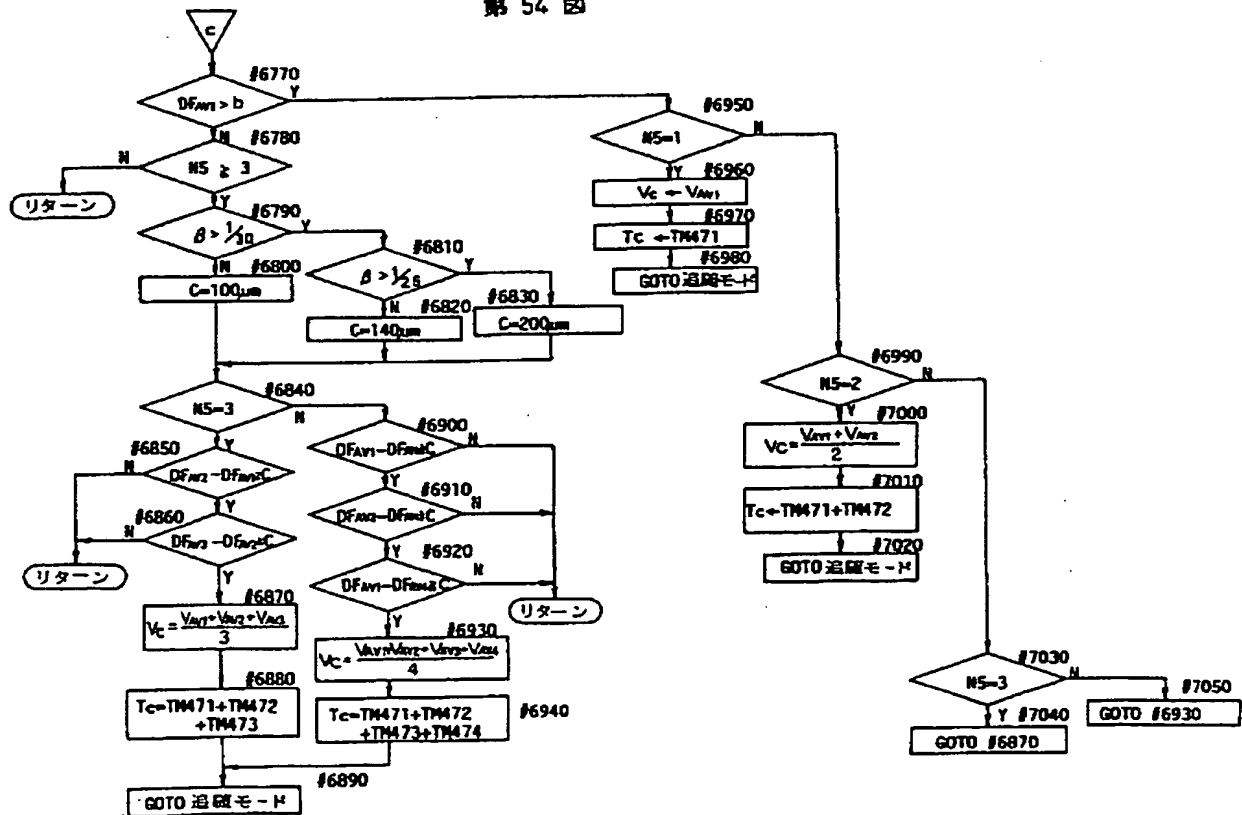
第 52 図



第 53 図



第 54 図



第 55 図

